Il Paradosso della Fictive Motion: Moto Fittizio e Proiezione del Sé

Un problema che la letteratura non ha ancora visto

C'è una frase che gli italiani usano ogni giorno senza sospettare che racchiuda un paradosso: "la strada sale verso il passo". Questa locuzione descrive qualcosa che, per definizione, non può salire: una strada è un'entità statica, priva di forza locomotrice, priva persino del tipo di organizzazione interna che renderebbe pensabile un movimento. Eppure la frase non suona strana. Non suona metaforica nel senso pieno del termine, non richiede uno sforzo interpretativo speciale, non attiva quella lieve resistenza cognitiva che accompagna le metafore creative. La elaboriamo con naturalezza, quasi come se la strada stesse davvero compiendo qualcosa.

Terence Matlock ha dedicato a questo fenomeno — che Leonard Talmy aveva battezzato *fictive motion* — una serie di esperimenti che rimangono tra i contributi più stimolanti della linguistica cognitiva sperimentale degli ultimi vent'anni. Il merito principale di Matlock è stato quello di prendere sul serio una nozione che rischiava di restare una categoria descrittiva priva di sostanza psicologica reale, e di dimostrare che la simulazione cognitiva implicata nella fictive motion non è una metafora teorica ma un fenomeno misurabile: quando elaboriamo frasi che descrivono oggetti inanimati in moto fittizio lungo percorsi spaziali, le aree motorie del cervello si attivano in modo differenziale, e i tempi di risposta variano in funzione della complessità e della difficoltà del percorso descritto — come se la mente stesse letteralmente percorrendo quel tratto di strada, scalando quel dislivello, navigando quella tortuosità.

Questo risultato è notevole. Ma c'è una domanda che Matlock non pone mai in modo diretto, e la cui assenza — sostengo qui — non è una lacuna accidentale ma il sintomo di un problema strutturale che investe l'intera teoria della fictive motion così come è stata formulata finora. La domanda è questa: quando il cervello simula un movimento lungo un percorso fittizio, *chi* simula di muoversi? Chi è il soggetto della simulazione?

Matlock parla di *cognitive simulation* come se il referente di questa simulazione fosse ovvio, come se bastasse postulare "un agente in moto" senza specificare la natura e l'origine di quell'agente. Ma la natura dell'agente simulato non è affatto ovvia: è, al contrario, il punto in cui la teoria della fictive motion si inceppa e rivela i suoi presupposti non esaminati. La tesi che questa monografia intende sviluppare e difendere è che la fictive motion non è — come la letteratura ha implicitamente assunto — una simulazione di moto *generico*, ovvero la rappresentazione astratta di un qualunque agente che si muove lungo un percorso. Essa è, al contrario, sempre e strutturalmente, una *proiezione del sé* lungo un path egocentrico: il parlante si immagina, in una forma attenuata e spesso inconscia, come l'entità che percorre il tragitto descritto, proiettando la propria prospettiva corporea lungo la traiettoria fittizia.

Questa distinzione — tra simulazione generica e proiezione del sé — non è sottile al punto da sembrare scolastica. Ha conseguenze che si ramificano in almeno tre direzioni teoriche di grande portata: sulla tipologia linguistica di Talmy e sul modo in cui le diverse classi di lingue codificano differentemente i componenti del moto fittizio, producendo presumibilmente qualità fenomenologiche diverse nell'esperienza simulata; sul rapporto tra fictive motion e grammaticalizzazione, dove argomento è che il meccanismo cognitivo della proiezione egocentrica del sé sia precisamente l'operazione che abilita l'estensione dei significati spaziali a quelli temporali e poi logici, individuando nella fictive motion fossilizzata una delle radici del cambiamento semantico; infine, e più in profondità, sulla questione di che cosa significhi per una lingua codificare lo spazio, e se la centralità irriducibile del soggetto percepiente nella costruzione linguistica dello spazio — una centralità che Levinson ha documentato con grande precisione — sia compatibile con la neutralità apparente delle costruzioni di fictive motion, che sembrano descrivere il mondo "dall'esterno" mentre lo stanno costruendo sempre dall'interno.

La struttura di questa monografia procede per gradi di complessità crescente. Nella prima parte esamino in dettaglio la teoria di Matlock, ricostruendo il disegno sperimentale dei suoi lavori più rilevanti e isolando con precisione il punto cieco — l'identità del soggetto simulato — che la sua trattazione lascia nell'ombra. Nella seconda parte sviluppo la tesi della proiezione egocentrica del sé, mettendola in dialogo con la teoria dei frame di riferimento di Levinson e argomentando che l'egocentrismo della fictive motion è strutturalmente necessario, non contingente. La terza parte affronta le conseguenze tipologiche della tesi attraverso la classificazione di Talmy tra lingue verb-framed e satellite-framed, suggerendo che la qualità fenomenologica della simulazione cognitiva vari in modo sistematico tra le diverse famiglie linguistiche. La quarta parte, infine, estende l'analisi al piano diacronico, proponendo una rilettura del meccanismo della grammaticalizzazione alla luce della fictive motion come operazione cognitiva fondamentale. Appendici tecniche e una bibliografia critica chiudono il volume.

Prima di procedere, è necessario precisare in quale versione la tesi viene difesa, perché le due versioni disponibili hanno diversa portata e diversa vulnerabilità alla critica empirica. La versione *forte* afferma che la proiezione del sé è strutturalmente necessaria: non solo sempre presente, ma tale che un'elaborazione cognitiva della fictive motion *senza* di essa sia impossibile. In questa versione, non esiste fictive motion genuina — tale da produrre gli effetti di simulazione cognitiva misurati da Matlock — che non convochi un sistema di riferimento corporeo situato come àncora della simulazione. La versione *debole* afferma invece che la proiezione del sé è sempre presente, ma con intensità variabile: a intensità molto alta si ha simulazione corporea vivida e immersiva; a intensità molto bassa si ha una traccia prospettica appena percettibile, funzionalmente difficile da distinguere dall'allocentrico. In questa versione, la tesi descrive un gradiente, non una distinzione binaria. Questo lavoro difende la versione forte come ipotesi guida della ricerca, ma riconosce che le prove attualmente disponibili sono compatibili anche con la versione debole. Per questo motivo, le previsioni sperimentali formulate nelle appendici sono progettate in modo da poter separare, almeno in linea di principio, le due versioni: un esperimento che mostrasse effetti di simulazione cognitiva della fictive motion indipendenti da qualsiasi sistema di riferimento corporeo — equivalenti per percorsi descritti in frame assoluto

e in frame relativo, senza variazione in funzione della familiarità corporea del parlante con il percorso — falsificherebbe la versione forte pur lasciando aperta la versione debole. Questa distinzione guiderà l'argomentazione nei punti in cui l'evidenza disponibile non consente di decidere tra le due.

Una nota di metodo è necessaria prima di procedere. Questa monografia si colloca deliberatamente nel territorio di frontiera tra linguistica teorica, psicologia cognitiva e filosofia del linguaggio, e in questo territorio non è sempre possibile separare nettamente le affermazioni empiricamente verificabili dalle ipotesi teoriche di più ampia portata. Quando avanzo la tesi della proiezione del sé come struttura necessaria della fictive motion, non sto semplicemente descrivendo un dato sperimentale già acquisito — sto proponendo una reinterpretazione teorica che guida una certa lettura dei dati disponibili e che prescrive, in appendice, il tipo di indagine empirica che potrebbe confermarla o falsificarla. Il lettore troverà quindi in questo testo non solo un'analisi ma una proposta, e le proposte si valutano non solo per la loro solidità interna ma per la fertilità dei problemi che aprono.

Il problema del "qualcuno" nella teoria di Matlock

I. La cognitive simulation e la sua ambiguità fondamentale

Per cogliere il punto cieco della teoria di Matlock è necessario ricostruirla con una certa fedeltà prima di sottoporla a critica. Il punto di partenza è la classificazione talmyana della fictive motion, che Matlock eredita integralmente. Talmy (2000) distingue diversi tipi di ciò che chiama *fictive motion* o *non-veridical motion* — frasi che descrivono entità statiche come se fossero in movimento, senza che questo crei effetti di anomalia semantica. La categoria più rilevante per i nostri scopi è quella del *coextension path*, in cui un oggetto esteso nello spazio viene descritto come se tracciasse un percorso attraverso di esso: "la ferrovia corre parallelamente alla costa", "il sentiero serpeggia tra i castagni", "il confine taglia il lago a metà". In tutti questi casi, il soggetto sintattico è un'entità geometrica priva di capacità locomotrice, eppure il predicato le attribuisce un moto orientato, continuo, che segue una traiettoria.

L'intuizione di fondo di Matlock — e qui sta il suo contributo più originale — è che elaborare questi enunciati non sia un processo puramente simbolico, una decodifica di significati astratti che procede indipendentemente da ogni substrato senso-motorio. Al contrario, capire "la strada sale verso il passo" richiede che la mente simuli l'esperienza di percorrere quella strada, e questa simulazione è abbastanza reale da reclutare, almeno parzialmente, le stesse risorse neurali che sarebbero impegnate in una percezione o in un'esecuzione motoria effettiva. L'evidenza sperimentale che Matlock porta a sostegno di questa tesi è di due tipi principali.

Il primo tipo, il più diretto, proviene da esperimenti in cui i partecipanti leggono brevi passaggi narrativi che descrivono percorsi facili o difficili — pianeggianti o con forti dislivelli, rettilinei o tortuosi — e vengono poi invitati a rispondere a domande di verifica. I tempi di risposta a stimoli rilevanti per il percorso sono sistematicamente

più lenti quando il percorso descritto è più complesso, come se la mente avesse impiegato più tempo a percorrerlo mentalmente. Questo effetto è specifico per la fictive motion: non si riscontra in misura equivalente quando le frasi descrivono oggetti statici con caratteristiche geometriche analoghe, prive del frame sintattico del movimento.

Il secondo tipo di evidenza proviene da studi di neuroimaging, citati da Matlock e da collaboratori come Richardson e Spivey, che mostrano attivazione differenziale nelle aree motorie e premotorie durante l'elaborazione di frasi con moto fittizio rispetto a frasi statiche, coerentemente con l'ipotesi della simulazione incarnata (*embodied simulation*). L'idea teorica che fonda questa ricerca è quella elaborata da Lakoff e Johnson a partire dagli anni Ottanta — l'idea che la mente sia radicalmente *embodied*, che i concetti astratti siano costruiti su schemi senso-motori derivati dall'esperienza corporea — ma Matlock aggiunge a questa tradizione un disegno sperimentale rigoroso che trasforma un'intuizione filosofica in una serie di previsioni falsificabili.

Fin qui, nulla da obiettare. Il problema emerge quando si cerca di rispondere a una domanda apparentemente semplice: che cosa simula esattamente la mente quando elabora una frase di fictive motion? O, in termini più precisi: qual è il *contenuto* della simulazione cognitiva? Matlock risponde che la mente simula "un moto lungo un percorso", ma questa risposta è sottodeterminata in un modo che la letteratura successiva non ha registrato con sufficiente chiarezza. Un moto lungo un percorso è sempre il moto di *qualcuno* (o di *qualcosa*): la simulazione cognitiva, per essere tale, deve avere un soggetto, deve essere la rappresentazione di un'esperienza prospettica, non di un evento astratto e impersonale. La fisica può descrivere il moto come spostamento di un punto materiale nello spazio senza attribuirgli una prospettiva; la cognizione umana non può, perché la cognizione è sempre la cognizione di un soggetto che percepisce o agisce *da qualche parte*, con un corpo orientato, in una direzione.

È possibile obiettare che Matlock non abbia bisogno di rispondere a questa domanda — che la sua teoria funzioni perfettamente senza specificare l'identità del soggetto simulato. Questa obiezione merita di essere presa sul serio, perché è la più naturale e la più immediata. Essa dice, in sostanza: la simulazione cognitiva della fictive motion potrebbe essere una rappresentazione di tipo *allocentrico*, ossia una rappresentazione del moto di un agente generico (un pedone, un corridore, un qualunque essere animato) vista dall'esterno, come da un punto di osservazione neutro sopra il territorio; in questo caso non sarebbe necessario identificare il soggetto simulato con il parlante, e la domanda "chi è il qualcuno che si muove?" riceverebbe una risposta generica: è un agente indeterminato, una variabile non istanziata nella rappresentazione cognitiva.

Questa obiezione è coerente e, a prima vista, parsimoniosamente economia di assuzioni inutili. Ma io credo che sia sbagliata, e nei paragrafi che seguono intendo mostrare per quale ragione la simulazione cognitiva della fictive motion non può essere allocentrica senza perdere le proprietà che la definiscono come tale.

II. Il frame di riferimento come argomento strutturale

Per comprendere perché la simulazione cognitiva della fictive motion non possa essere allocentrica, è necessario introdurre la distinzione tra frame di riferimento spaziali

elaborata da Stephen Levinson, in particolare nei lavori che confluiscono in *Space in Language and Cognition* (2003). Levinson distingue tre tipi principali di frame di riferimento che le lingue del mondo usano per codificare le relazioni spaziali.

Il frame di riferimento *intrinseco* (o object-centered) colloca un oggetto rispetto alle proprietà geometriche di un altro oggetto: "il cucchiaio è davanti alla tazza" significa che il cucchiaio si trova dalla parte della tazza che, per le sue proprietà intrinseche, è designata come "fronte". Questo frame è indipendente dall'osservatore e stabile rispetto alle rotazioni del sistema di riferimento.

Il frame di riferimento *relativo* (o viewer-centered) organizza lo spazio rispetto alla prospettiva di un osservatore: "il cucchiaio è a sinistra della tazza" significa a sinistra dal punto di vista di chi guarda, e quindi la proposizione cambia valore di verità se l'osservatore si sposta. Questo frame è egocentrico nel senso più stretto: è ancorato alla prospettiva corporea del soggetto percepiente.

Il frame di riferimento *assoluto* (o geocentrico) usa coordinate fisse indipendenti dall'osservatore — cardinali come nord/sud/est/ovest, o orientamenti determinati da caratteristiche salienti del paesaggio — e non varia con la prospettiva del parlante.

La scoperta di Levinson più rilevante per il nostro problema è che le lingue variano considerevolmente nel tipo di frame che preferiscono per la codificazione delle relazioni spaziali ordinarie: alcune lingue — come il Guugu Yimithirr australiano o il Tzeltal messicano — fanno un uso quasi esclusivo del frame assoluto anche per le relazioni a piccola scala ("la forchetta è a nord del coltello"), mentre altre — come la maggior parte delle lingue europee — preferiscono il frame relativo per le relazioni a piccola scala e usano il frame assoluto per la navigazione a grande scala. Questo risultato ha implicazioni profonde per il determinismo linguistico e per la questione di quanto il linguaggio strutturi il pensiero spaziale non verbale, ma non è questo il punto che qui interessa.

Ciò che interessa è che *nessuna* frase di fictive motion — in nessuna lingua che sia mai stata esaminata — usa il frame assoluto come frame primario di orientamento. "La strada sale verso il passo" non significa che la strada si muove verso nord, o che si muove in direzione di una caratteristica geografica fissa; significa che si muove *verso l'alto*, in direzione di un punto più elevato, e questo "su" è già relativo a un sistema di riferimento corporeo. "Il sentiero serpeggia tra i castagni" descrive una traiettoria che ha senso solo rispetto a un osservatore situato che percorre il sentiero o lo percorre con la mente. "La ferrovia corre verso la città" usa "verso" come deissi che punta in una direzione rispetto a un punto di origine implicito.

Questo significa che la fictive motion è strutturalmente incapace di neutralità di prospettiva. Ogni enunciato di fictive motion presuppone un frame di riferimento, e quel frame — anche quando sembra descrivere il mondo dall'esterno, come una mappa — è in realtà ancorato a un punto di vista situato. L'errore di Matlock è stato quello di assumere che il frame simulato potesse essere generico, come se la simulazione cognitiva avvenisse in uno spazio astratto privo di orientazione. Ma uno spazio privo di orientazione non è uno spazio vissuto — è uno spazio geometrico, e la geometria non si simula, si calcola. La simulazione cognitiva, per definizione, è la

rappresentazione di un'esperienza, e un'esperienza ha sempre un soggetto, una prospettiva, un "qui" da cui il percorso viene visto o immaginato.

La domanda cruciale diventa allora: quale soggetto, quale prospettiva, quale "qui"? E la mia risposta — che svilupperò in dettaglio nella seconda parte — è che il soggetto della simulazione è sempre, strutturalmente, il parlante stesso: non il parlante come entità biografica contingente con un nome e una storia, ma il parlante come *io corporeo*, come schema senso-motorio che serve da àncora irriducibile per la costruzione dello spazio. Quando dico "la strada sale verso il passo", mi immagino — in modo attenuato, quasi subliminare, ma reale — come colui che percorre quella salita, sento (in forma attenuata) il dislivello come resistenza, la quota come direzione. L'io è proiettato lungo il percorso fittizio come il protagonista non dichiarato di ogni frase di fictive motion.

III. L'obiezione allocentrica e il suo smontaggio

L'obiezione allocentrica merita uno smontaggio più analitico di quello sbrigativo con cui l'ho congedata nei paragrafi precedenti, perché è l'obiezione che un linguista cognitivo di formazione talmyana solleverà con più forza. Lasciatemela riformulare nella versione più robusta possibile, per poi procedere a smontarla con la necessaria accuratezza.

La versione forte dell'obiezione allocentrica dice: anche ammesso che ogni enunciato di fictive motion presupponga un frame di riferimento, non ne segue che il soggetto della simulazione sia il parlante. Il frame di riferimento potrebbe essere quello di un *osservatore esterno* — una prospettiva aerea, una visione a volo d'uccello del territorio — che orienta il percorso senza coincidere con il corpo del parlante. In questa lettura, quando dico "la strada sale verso il passo", immagino la strada come si vedrebbe da un satellite o da un aereo, con la curva altimetrica visibile dall'esterno, e la simulazione cognitiva è quella di un *agente-spia* che segue dall'alto il moto fittizio della strada. Questa simulazione sarebbe genuinamente allocentrica — centrata su un punto di osservazione esterno al percorso — e non richiederebbe la proiezione del sé lungo il path.

Questa versione dell'obiezione è più sofisticata, e devo riconoscerle una certa plausibilità intuitiva. Ci sono certamente contesti in cui la fictive motion sembra accompagnarsi a una prospettiva aerea: quando un cartografo dice "la ferrovia corre parallelamente al confine settentrionale della provincia", probabilmente ha in mente una mappa più che un'esperienza incarnata. Ma questa osservazione, anziché indebolire la mia tesi, la rafforza, perché mostra che la questione del frame di riferimento nella fictive motion non è risolvibile in astratto — dipende dal contesto d'uso, e il contesto cartografico è precisamente il caso in cui la fictive motion è più *debole*, meno cognitivamente vitale, più prossima a una convenzione lessicale fossilizzata che a una simulazione attiva.

Il punto cruciale è che gli esperimenti di Matlock — quelli che mostrano effetti di simulazione cognitiva reale, con variazione dei tempi di risposta in funzione della difficoltà del percorso — non usano contesti cartografici. Usano descrizioni di paesaggi vissuti, percorsi escursionistici, strade di montagna, sentieri tra boschi. E in

questi contesti — quelli in cui la fictive motion è sperimentalmente misurabile come simulazione cognitiva — la prospettiva aerea è precisamente quella che *non* si adotta. Non si simula la difficoltà di un percorso guardandolo dall'alto: si simula percorrendolo da dentro, con un corpo che sente il dislivello, che anticipa la fatica, che orienta il passo.

C'è poi un argomento più sottile, che tocca la struttura stessa della simulazione corporea. La neuroscienza cognitiva ha ormai documentato in modo convincente che la simulazione motoria è sempre *in prima persona*: quando si simula un'azione, l'attivazione delle aree premotorie e delle rappresentazioni corporee è quella che corrisponderebbe all'esecuzione di quell'azione da parte del soggetto simulante, non quella di un osservatore che guarda dall'esterno. I neuroni specchio, che sono il substrato neurale più plausibile per la simulazione motoria, codificano l'azione dalla prospettiva dell'agente, non da quella dello spettatore. Se quindi la fictive motion recluta risorse di simulazione motoria — come Matlock ha mostrato — allora quella simulazione è necessariamente in prima persona, necessariamente prospettica, necessariamente egocentrica.

Questo argomento neuroscientifico non è conclusivo da solo — i neuroni specchio sono un campo di ricerca ancora controverso, e l'applicazione diretta dei loro meccanismi alla comprensione linguistica richiede cautele che qui non posso sviluppare in dettaglio. Ma l'argomento è coerente con il quadro teorico, e aggiunge un livello di plausibilità alla tesi della proiezione del sé che va oltre la speculazione filosofica.

C'è infine un argomento linguistico-testuale che ritengo il più diretto e convincente di tutti. Se la fictive motion fosse genuinamente allocentrica — se il soggetto della simulazione fosse un osservatore esterno piuttosto che il parlante proiettato — ci aspetteremmo che la scelta del verbo di moto nelle frasi di fictive motion fosse indifferente alla prospettiva del parlante. Ma così non è. In italiano, tra "la strada sale verso il passo" e "la strada scende verso la valle", la scelta del verbo dipende sempre dalla posizione implicita dell'osservatore: "sale" presuppone un punto di partenza in basso, "scende" uno in alto. Un osservatore allocentrico — uno sguardo da satellite — non avrebbe "su" e "giù" nel senso in cui li ha un corpo: vedrebbe semplicemente un dislivello, una variazione di quota, senza che la direzione avesse un valore egocentrico. Il fatto che le lingue usino sistematicamente verbi orientati (salire/scendere, avanzare/retrocedere, procedere/tornare) nella fictive motion — verbi che codificano la direzione *rispetto a un punto corporeo di riferimento* — è la prova più diretta che il soggetto implicito della simulazione è sempre un sé corporeo situato, non un occhio neutro senza corpo.

IV. Un esperimento pensato: la strada che sale e quella che non può salire

Per rendere tangibile il problema, proponiamo un piccolo esperimento mentale che articola in modo concreto la distinzione tra simulazione generica e proiezione del sé. Consideriamo tre frasi:

(a) "La strada sale verso il passo del Brennero." (b) "Il confine tra Austria e Italia passa attraverso il passo del Brennero." (c) "Il Brennero si trova a 1370 metri di altitudine."

La frase (c) è puramente descrittiva, statica, priva di qualsiasi frame di moto anche fittizio: fornisce un'informazione geografica senza implicare alcuna traiettoria. La frase (b) contiene fictive motion — "passa attraverso" è un verbo di moto applicato a un'entità astratta — ma lo fa in un registro cartografico, descrittivo dall'esterno, che non convoca la prospettiva corporea del parlante in modo cognitivamente potente. La frase (a) è il caso prototipico di fictive motion esperienziale: "sale" attribuisce alla strada un moto orientato verso l'alto che ha senso solo rispetto a un soggetto che percepisce il dislivello come tale, che ha un basso e un alto non geometrici ma corporei.

Se sottoponiamo queste tre frasi a un paradigma sperimentale ispirato a Matlock — misuriamo i tempi di risposta a stimoli-sonda rilevanti per la difficoltà del percorso dopo la lettura di ciascuna frase, e registriamo l'eventuale attivazione differenziale delle aree motorie — la mia previsione è che l'effetto di simulazione cognitiva sarà massimo per (a), intermedio per (b) e minimo per (c). Questa gerarchia rispecchia la gerarchia di egocentrismo delle tre frasi: (a) è massimamente egocentrica perché il verbo "salire" è orientato rispetto al corpo del parlante, (b) è parzialmente allocentrica perché "passare attraverso" descrive una traiettoria senza orientarla rispetto al corpo, (c) è puramente allocentrica perché non descrive alcuna traiettoria.

Questa previsione non è stata testata esplicitamente nella letteratura — e non poteva esserlo, perché la distinzione tra fictive motion egocentrica e allocentrica non è stata teorizzata con la necessaria chiarezza. Ma la struttura degli esperimenti di Matlock è coerente con questa previsione, anche se Matlock non la articola in questi termini. I suoi esperimenti mostrano che la difficoltà del percorso descritto influenza i tempi di elaborazione: questo effetto presuppone che la mente stia valutando la difficoltà dal punto di vista di chi percorre il tragitto, non di chi lo osserva dall'alto. Un osservatore allocentrico non avrebbe ragione di elaborare più lentamente un percorso tortuoso rispetto a uno rettilineo: la tortuosità è ugualmente visibile da qualunque prospettiva esterna. Ma un soggetto che simula di percorrere il sentiero — che proietta il proprio schema corporeo lungo il path fittizio — elaborerà più lentamente la tortuosità perché la tortuosità è *per lui* più costosa, richiede più attenzione, più variazioni di direzione, più adattamenti posturali anticipati.

L'argomento, in sintesi, è questo: la sensibilità degli effetti di fictive motion alla difficoltà del percorso è un segno che la simulazione è *prospettica* — che è la simulazione di un'esperienza, non di un evento. E un'esperienza è sempre l'esperienza di qualcuno. Quel qualcuno è il parlante proiettato lungo il percorso, non un osservatore neutro dall'esterno.

V. Il "qualcuno" e la questione dell'intensità: proiezione debole e proiezione forte

Affermata la tesi della proiezione del sé come struttura necessaria della fictive motion, è necessario introdurre una distinzione che la tesi rischia di oscurare: la distinzione tra diversi *gradi di intensità* della proiezione. Non tutte le frasi di fictive motion convocano

la prospettiva del parlante con la stessa forza; ci sono casi in cui la proiezione è vivida e quasi immersiva, e casi in cui è appena percettibile, quasi una traccia latente nella struttura cognitiva della frase.

Consideriamo la differenza tra "il sentiero serpeggia tra i faggi prima di uscire sul crinale" e "la linea ferroviaria Milano-Venezia attraversa la pianura padana". Entrambe sono frasi di fictive motion; entrambe descrivono entità statiche con predicati di moto. Ma la prima convoca una prospettiva corporea molto più intensa della seconda: "serpeggiare" è un verbo che implica una traiettoria vissuta dall'interno, con variazioni di direzione che il camminatore anticipa nel proprio schema corporeo; "attraversare la pianura padana" è una descrizione che, per la sua scala geografica e per il carattere generico del moto, si presta meglio a una lettura cartografica.

Questa differenza di intensità non contraddice la tesi della proiezione del sé come struttura necessaria — al contrario, la articola. La proiezione del sé non è un fenomeno binario (c'è o non c'è) ma un continuum, e la posizione su questo continuum dipende da diversi fattori: il tipo di verbo (i verbi di percorso specifico come "serpeggiare" o "salire" convocano una prospettiva corporea più intensa dei verbi generici come "attraversare" o "tagliare"), la scala del percorso descritto (i percorsi a scala umana, quelli percorribili con il proprio corpo, convocano una prospettiva più intensa di quelli a scala geografica), il contesto narrativo (una descrizione inserita in una narrazione in prima persona convoca una prospettiva più intensa di una descrizione inserita in un report geografico oggettivo).

Ma anche nel caso di intensità minima — anche nella frase "la linea ferroviaria attraversa la pianura padana" — la proiezione non è assente: è semplicemente attenuata al punto da essere quasi invisibile. Il test è questo: se la proiezione fosse completamente assente, la frase sarebbe cognitivamente equivalente a "la linea ferroviaria ha la forma di una curva che congiunge Milano a Venezia" — una descrizione puramente geometrica, priva di qualsiasi frame di moto. Ma non è equivalente: "attraversare" implica ancora una traiettoria che ha un senso orientato, un qui da cui si parte e un là verso cui si arriva, e questo senso orientato è ancora, anche se debolmente, ancorato a una prospettiva corporea. La pianura è pianura *per qualcuno che la attraversa*, non solo *per un satellite che la fotografa*.

La gradazione dell'intensità della proiezione diventerà particolarmente rilevante quando, nella terza parte, affronteremo le conseguenze tipologiche della tesi: lingue diverse, con diverse strutture di codifica del moto, producono proiezioni di intensità diverse, e questa variazione non è solo lessicale ma fenomenologica — riguarda la qualità dell'esperienza simulata, non solo le parole usate per descriverla.

La proiezione del sé come necessità strutturale — Dialogo con Levinson

I. Egocentrismo e allocentrismo: la posta teorica

Nella prima parte ho isolato il problema e avanzato la tesi in forma preliminare. Ora è il momento di svilupparla con la necessaria precisione teorica, cominciando dal

confronto con il lavoro di Levinson che fornisce il quadro concettuale più adatto per articolare la distinzione tra prospettiva egocentrica e allocentrica nella codifica linguistica dello spazio.

Il contributo fondamentale di Levinson alla linguistica cognitiva dello spazio è la dimostrazione che le lingue del mondo non condividono un unico sistema di riferimento per la codifica delle relazioni spaziali, e che questa variazione non è superficiale — non riguarda solo le parole usate — ma investe le strutture cognitive non verbali degli hablantes, il modo in cui ricordano e ragionano sullo spazio anche in assenza di linguaggio. Questa scoperta — documentata attraverso una serie impressionante di esperimenti cross-linguistici condotti con popolazioni come i Tzeltal del Chiapas e i Guugu Yimithirr del Queensland — ha avuto il merito di ri-aprire, su basi sperimentali solide, la questione del rapporto tra linguaggio e cognizione spaziale che il relativismo linguistico di Sapir e Whorf aveva impostato in modo troppo speculativo.

Ma c'è un aspetto del lavoro di Levinson che la letteratura sulla fictive motion ha ignorato, e che è direttamente rilevante per la nostra tesi: la distinzione tra frame di riferimento non è solo una distinzione tra sistemi di codifica linguistica, ma è una distinzione tra *modi di abitare lo spazio*. Il frame relativo — quello che usa il corpo del parlante come àncora — non è semplicemente un dispositivo grammaticale conveniente: è l'espressione linguistica di un modo di stare nello spazio in cui il soggetto percepiente è il centro irrinunciabile intorno a cui le relazioni si organizzano. Il frame assoluto — quello che usa coordinate indipendenti dall'osservatore — è invece l'espressione di un modo di stare nello spazio in cui il soggetto si percepisce come uno tra tanti elementi di un sistema oggettivo di relazioni.

Questa distinzione fenomenologica — tra uno spazio centrato sul soggetto e uno spazio in cui il soggetto è decentrato — ha conseguenze importanti per la fictive motion. Se la fictive motion richiede simulazione cognitiva, e se la simulazione cognitiva è sempre la simulazione di un'esperienza prospettica, allora la fictive motion richiede necessariamente un frame di tipo relativo, egocentrico, centrato sul corpo del soggetto simulante. Non importa che la frase sembri, in superficie, descrivere il mondo dall'esterno: sotto quella descrizione apparentemente allocentrica c'è sempre un punto di vista corporeo che organizza il percorso fittizio in "avanti" e "indietro", "su" e "giù", "vicino" e "lontano" — categorie che non hanno senso senza un corpo di riferimento.

II. Il path egocentrico: una formalizzazione minimale

Per rendere precisa la tesi, è utile introdurre una formalizzazione minimale che non sostituisce il ragionamento ma lo accompagna, fissando i termini in modo univoco. Non intendo costruire un formalismo che simuli rigore matematico laddove la questione è concettuale: mi limiterò a notazione semplice in plaintext, funzionale alla chiarezza argomentativa.

Definiamo un *path* come una sequenza ordinata di punti nello spazio: P = [p1, p2, p3, ..., pn] dove ogni pi è una posizione e l'ordine della sequenza determina la direzione del percorso.

Un path può essere *parametrizzato* in due modi diversi: o da un frame di riferimento assoluto — un sistema di coordinate geografiche o geometriche indipendenti dall'osservatore, che chiameremo F_abs — o da un frame di riferimento relativo ancorato a un soggetto situato, che chiameremo F_ego(S), dove S è il soggetto il cui corpo definisce le coordinate (avanti/indietro, destra/sinistra, su/giù).

La tesi che propongo si formula così:

Ogni path fittizio P_f — ogni path descritto linguisticamente da una frase di fictive motion — è cognitivamente rappresentato sotto il frame F_ego(S), dove S è il parlante proiettato lungo il percorso come soggetto simulato.

Questa formulazione contiene un termine che richiede chiarimento: "parlante proiettato lungo il percorso". Intendo con questa locuzione non che il parlante immagini il proprio corpo fisico, con il suo peso e la sua forma specifici, come presente nel percorso descritto; intendo piuttosto che il parlante usa il proprio *schema corporeo* — il sistema astratto di orientamento e di azione motoria che costituisce il sé percettivo di base — come il punto di riferimento implicito rispetto a cui il percorso viene orientato e la difficoltà viene valutata. Questo schema corporeo proiettato è il "qualcuno" che percorre il sentiero fittizio, e la proiezione non è un atto cosciente o deliberato del parlante ma una struttura cognitiva automatica e subpersonale.

La distinzione tra corpo fisico e schema corporeo proiettato è importante perché permette di rispondere a un'obiezione prevedibile: "Ma quando dico 'la ferrovia attraversa la pianura', non mi immagino certo in treno!" No, certamente — e la tesi non lo richiede. Il soggetto della simulazione non è il parlante come entità biografica contingente, ma il parlante come *schema di orientamento* — l'equivalente cognitivo del deissi spaziale di base che Bühler aveva chiamato *Origo*: il punto zero del sistema di coordinate centrato sul sé.

III. L'Origo di Bühler e la sua eredità

Karl Bühler, nel suo *Sprachtheorie* del 1934, aveva elaborato il concetto di *Origo* come il punto zero del sistema deittico — il punto dove si trova il parlante al momento dell'enunciazione, il "qui" a partire dal quale si organizzano i deittici di luogo (qui/lì), di tempo (adesso/allora) e di persona (io/tu/lui). L'Origo è irriducibilmente egocentrica: non è un punto qualunque nello spazio ma il punto in cui il soggetto si trova, e le direzioni che da esso irradiano — verso di te, lontano da me, lassù — hanno senso solo rispetto alla posizione e all'orientazione del corpo del parlante.

La teoria deittica di Bühler è stata ripresa e sviluppata in molte direzioni: da Fillmore nella sua teoria dei frame semantici, da Lyons nella sua analisi della deixis, da Levinson nella sua analisi delle relazioni tra deissi e frame di riferimento. Ma quello che nessuno ha osservato con sufficiente chiarezza è che la fictive motion è un'estensione dell'Origo bühleriana nello spazio del path fittizio. Quando dico "la strada sale verso il passo", l'Origo non si trova dove si trova il mio corpo al momento dell'enunciazione — nella stanza dove scrivo, per esempio — ma viene *traslocata* lungo il percorso fittizio: il mio sé cognitivo viene mentalmente posizionato ai piedi della salita, e da lì valuta la direzione ("su"), la difficoltà (la pendenza), l'orientamento (verso il passo).

Questa traslocazione dell'Origo è un fenomeno di prospettiva cognitiva di grande interesse, che ha paralleli in altri domini. In narratologia, il concetto di *deictic shift* — elaborato da Galbraith, Duchan e Bruder — descrive il modo in cui il lettore di una narrativa in terza persona trasferisce mentalmente il proprio punto di riferimento deittico dal momento e dal luogo dell'enunciazione al momento e al luogo della narrazione. Leggendo "Erano le tre del mattino e la casa era silenziosa", il lettore sposta il proprio Origo temporale e spaziale all'interno della scena narrata, costruendo la comprensione a partire da un punto di vista proiettato all'interno della finzione. La fictive motion è un fenomeno analogo, ma nello spazio fisico: l'Origo viene traslocata da dove si trova il corpo del parlante a dove si trova implicitamente il soggetto simulato lungo il percorso fittizio.

Il *deictic shift* narrativo è stato studiato in relazione alla comprensione testuale ma non, per quanto mi risulta, in relazione alla fictive motion. Eppure il parallelo è stretto al punto da suggerire che entrambi i fenomeni siano istanze di una capacità cognitiva più generale — la capacità di proiettare il proprio sistema di riferimento deittico in uno spazio o tempo diverso da quello dell'enunciazione — e che la fictive motion sia il luogo in cui questa capacità si manifesta in modo particolarmente puro, perché ridotta alla sua struttura di base: un path, un'Origo traslocata, una direzione.

IV. Un'obiezione dalla psicolinguistica: l'opacità della simulazione

Un critico di orientamento psicolinguistico potrebbe a questo punto sollevare un'obiezione di carattere metodologico che merita una risposta attenta. L'obiezione dice: anche ammesso che la mia tesi della proiezione del sé sia teoricamente coerente e fenomenologicamente plausibile, come possiamo distinguere sperimentalmente tra una simulazione in prima persona (il parlante si immagina lungo il percorso) e una simulazione in terza persona prossima (il parlante immagina un agente generico, quasi-sé, lungo il percorso)? Non è possibile che gli effetti misurati da Matlock siano compatibili con entrambe le versioni, e che la distinzione tra egocentrico e quasi-egocentrico sia troppo sottile per essere sperimentalmente distinguibile?

Questa obiezione ha peso, e devo riconoscerlo. La distinzione tra simulazione in prima e in terza persona prossima è fenomenologicamente reale — l'esperienza di immaginarsi a Parigi è diversa dall'esperienza di immaginare qualcuno a Parigi — ma è possibile che questa differenza fenomenologica non corrisponda a una differenza neuralmente distinguibile in ogni contesto. Detto questo, ci sono almeno tre linee di risposta che ritengo solide.

La prima è di tipo teorico: la distinzione tra prima e terza persona nella simulazione motoria non è una distinzione arbitraria ma è neuralmente fondata. Gli studi di mentalizzazione motoria mostrano che la simulazione in prima persona attiva i sistemi di rappresentazione corporea propria — il *body schema* — in modo più diretto della simulazione in terza persona, che invece recluta in misura maggiore le rappresentazioni corporee altrui. Se la fictive motion attiva — come Matlock mostra — aree legate alla rappresentazione motoria propria, questo è un indizio che la simulazione è in prima persona, non in terza.

La seconda linea di risposta è di tipo sperimentale-predittivo: la tesi della proiezione del sé genera previsioni che la tesi della simulazione generica non genera. Per esempio: se la fictive motion è sempre proiezione del sé, ci aspetteremmo che l'effetto di simulazione cognitiva sia amplificato quando il parlante ha una esperienza incarnata diretta del percorso descritto — quando ha percorso personalmente quella strada, quel sentiero, quella salita. Un parlante che ha scalato il passo del Brennero dovrebbe elaborare "la strada sale verso il passo del Brennero" con un'attivazione simulatoria più intensa di chi non l'ha mai percorso. La tesi della simulazione generica non farebbe questa previsione — o la farebbe in misura molto minore — perché la simulazione di un agente generico non è potenziata dall'esperienza corporea personale del parlante.

La terza risposta è linguistico-comparativa: le lingue che prediligono frasi di fictive motion in prima persona esplicita — in cui il soggetto grammaticale è "io" ma il verbo è usato per descrivere un percorso fisso, come nell'italiano "qui la strada che percorri sale rapidamente" — dovrebbero mostrare effetti di simulazione più forti rispetto alle lingue che usano solo soggetti inanimati. Questa previsione è testabile e la sua verifica o falsificazione contribuirebbe a precisare la teoria in modo empiricamente significativo.

V. La prospettiva di Levinson sul frame di riferimento e la fictive motion: un dialogo immaginario

È utile a questo punto costruire un dialogo immaginario tra la mia tesi e la posizione che Levinson potrebbe ragionevolmente assumere nei suoi confronti. Levinson non si è occupato direttamente di fictive motion, ma la sua teoria dei frame di riferimento è, come ho argomentato, lo strumento concettuale più adatto per affrontare il problema.

Immaginiamo che Levinson sollevasse questa obiezione: "La tua tesi della proiezione del sé potrebbe valere per le lingue che usano un frame relativo — le lingue europee, che anchorano le relazioni spaziali al corpo del parlante. Ma nelle lingue che usano un frame assoluto — come il Tzeltal o il Guugu Yimithirr — la fictive motion dovrebbe essere organizzata secondo coordinate geocentriche, non egocentriche. Un parlante Tzeltal direbbe qualcosa di equivalente a 'la strada sale verso nord' piuttosto che 'la strada sale verso l'alto', e in questo caso il frame sarebbe assoluto, non relativo. Come risponde la tua tesi?"

Questa è un'obiezione di grande interesse, perché tocca un punto dove la tesi della proiezione del sé rischia di essere falsificata da dati cross-linguistici. La mia risposta si articola su due livelli.

Al primo livello, è necessario distinguere tra il frame di riferimento usato per *orientare* il percorso (verso nord / verso il passo) e il frame usato per *valutare* la difficoltà e l'esperienza del percorso. Anche in una lingua a frame assoluto, la valutazione della difficoltà di un percorso è sempre egocentrica: la pendenza è difficile per un corpo che la percorre, non per un sistema di coordinate geocentriche. La proiezione del sé non riguarda l'orientamento cardinale del percorso ma l'esperienza di percorrerlo, e questa esperienza è sempre corporea, sempre prospettica, sempre egocentrica indipendentemente dal sistema di riferimento linguistico usato per descriverla.

Al secondo livello — e questo è un punto che richiederebbe un'indagine empirica che non è ancora stata condotta — è possibile che nelle lingue a frame assoluto la fictive motion sia fenomenologicamente diversa da quella delle lingue a frame relativo: meno centrata sull'esperienza soggettiva del percorso, più orientata verso una descrizione "da fuori" del terreno. Se questo fosse vero, sarebbe una conferma sofisticata della tesi tipologica che svilupperò nella terza parte: non solo il lessico del moto varia tra le tipologie linguistiche, ma varia anche la qualità fenomenologica della simulazione cognitiva. Nelle lingue a frame assoluto, la proiezione del sé potrebbe essere strutturalmente presente ma più debole, più prossima al polo allocentrico del continuum che ho descritto nella prima parte.

A questo punto, il dialogo immaginario con Levinson potrebbe farsi più serrato. Un secondo scambio potrebbe andare così: Levinson insiste e porta dati concreti. Nelle ricerche di Brown e Levinson su Tenejapa, i parlanti Tzeltal, quando descrivono rotte di navigazione all'interno del loro territorio, non usano gesti che seguono l'orientamento cardinale del loro corpo fisico al momento della descrizione — usano gesti orientati secondo il gradiente topografico reale del paesaggio, indipendentemente da dove si trovano mentre parlano. Un parlante che descrive un percorso da dentro una stanza, seduto con la schiena rivolta verso la montagna, gesticolerà comunque nella direzione della montagna quando dice *ajk'ol*, non nella direzione del proprio corpo. "Come si concilia questo," chiede il Levinson immaginario, "con la tua tesi che la simulazione è sempre ancorata a un corpo situato? Il corpo di questo parlante è orientato in una direzione; la sua simulazione va in un'altra." La risposta è che qui occorre distinguere due sensi di "corpo situato". Il primo è il corpo fisico nella sua postura contingente al momento dell'enunciazione — il corpo che può essere voltato in qualsiasi direzione, e la cui orientazione momentanea è largamente irrilevante per la codifica spaziale Tzeltal. Il secondo è il corpo come schema incorporato di orientamento — il sistema di riferimento praticamente acquisito, radicato nell'esperienza di abitare un territorio topograficamente strutturato, che è *sempre* orientato nella direzione della montagna indipendentemente da dove fisicamente si trova il corpo in questo momento. Il gesto del parlante Tzeltal non segue il corpo fisico contingente: segue il corpo-schema incorporato, che porta il gradiente topografico con sé dovunque vada. Questo è precisamente ciò che Merleau-Ponty chiama incorporazione: la capacità dello schema corporeo di estendersi oltre i confini del corpo fisico per includere strutture dell'ambiente che sono state praticamente interiorizzate. Il parlante Tzeltal non consulta una mappa cognitiva della sua posizione nel paesaggio: *è* quella mappa, nel senso in cui l'incorporazione rende il territorio parte dello schema corporeo stesso.

Un terzo scambio tocca la questione filosoficamente più profonda: se la distinzione tra "corpo fisico contingente" e "schema corporeo incorporato" è ammessa, non si rischia di rendere la nozione di "corporeo" così ampia da perdere potere esplicativo? Il Levinson immaginario può sollevare questa obiezione in modo diretto: "Se chiami 'corpo incorporato' anche il sistema di orientamento topografico acquisito per anni di pratica sul territorio, allora stai dicendo in fondo che qualsiasi competenza spaziale stabile è 'corporea' — e a quel punto cosa non è corporeo? Il frame assoluto diventa corporeo, il frame intrinseco diventa corporeo, i sistemi di navigazione degli uccelli migratori diventano corporei. La categoria perde contorni." Questa obiezione è la più acuta del dialogo immaginario, e merita una risposta che non si limiti a ribattere ma

riconosca la tensione genuina che indica. La risposta è che il "corporeo" rilevante per la tesi non è una categoria tassonomica chiusa — non un insieme di strutture cognitive che possono essere enumerate — ma una proprietà funzionale: qualcosa è "corporeo" nel senso rilevante se è sensibile alla difficoltà pratica del percorso, se valuta le distanze in termini di sforzo anticipato, se organizza le direzioni rispetto a un soggetto che agisce e non solo a coordinate geometriche. In questo senso funzionale, il gradiente topografico incorporato del Tzeltal è corporeo perché la distinzione alan/ajk'ol conserva le qualità pratiche della salita e della discesa — non è il nord come direzione bussola ma il su come sforzo e il giù come gravitazione — e questa qualità pratica è precisamente ciò che distingue uno schema corporeo incorporato da un sistema di coordinate geometriche astratto. Il volo degli uccelli migratori, per contro, non valuta la difficoltà in termini di sforzo anticipato; è orientamento biologico, non esperienza pratica. La distinzione rimane, ma va tracciata funzionalmente, non tassonomicamente. E questo è un punto in cui il dialogo rivela non un disaccordo sulla fictive motion ma un disaccordo più profondo sulla natura del corporeo — un disaccordo, in ultima analisi, tra la linguistica cognitiva e la fenomenologia del corpo vissuto, che questa monografia ha scelto di risolvere a favore di quest'ultima.

VI. Il tempo come path: verso la grammaticalizzazione

Prima di procedere all'analisi tipologica, è necessario aprire una questione che tornerà centrale nella quarta parte: il rapporto tra fictive motion spaziale e le estensioni metaforiche dello stesso meccanismo al dominio temporale.

La proposizione "il futuro è davanti a noi" — analizzata da Lakoff e Johnson come istanza della metafora concettuale TEMPO COME SPAZIO — non è semplicemente un'elaborazione retorica. È, argomento, un caso di fictive motion in dominio temporale: il parlante proietta il proprio schema corporeo orientato lungo un path temporale fittizio, costruendo il futuro come uno spazio che si estende nella direzione del suo sguardo (o del suo cammino) e il passato come uno spazio alle sue spalle.

Questo punto mi interessa non per la metafora in sé — che è stata ampiamente analizzata — ma per ciò che essa rivela sulla struttura della proiezione del sé: essa non è confinata allo spazio fisico ma è un meccanismo cognitivo di portata più ampia, capace di operare su qualsiasi dominio che possa essere concettualizzato come un path — un'estensione continua orientata su cui è possibile immaginare un moto direzionato. Il tempo si presta a questa concettualizzazione in modo naturale, e la fictive motion temporale — "il tempo vola", "l'estate è ormai alle nostre spalle", "ci avviciniamo alla fine dell'anno" — è strutturalmente analoga alla fictive motion spaziale: richiede un soggetto che si proietta lungo il path temporale, valutando la distanza dagli eventi passati e futuri *dalla posizione del presente*.

Questo parallelismo tra fictive motion spaziale e temporale è il punto di partenza per la teoria della grammaticalizzazione come fictive motion fossilizzata che svilupperò nella quarta parte. Ma prima è necessario esaminare le conseguenze tipologiche della tesi per la classificazione di Talmy, perché è in quel confronto che la tesi acquista la sua piena portata empirica.

La tipologia di Talmy e la variazione fenomenologica della simulazione

I. La classificazione talmyana: un riepilogo critico

Leonard Talmy ha proposto, a partire dalla sua dissertazione del 1972 e poi in una serie di lavori culminati nel volume *Toward a Cognitive Semantics* del 2000, una delle classificazioni tipologiche più influenti della linguistica cognitiva: la distinzione tra lingue *verb-framed* e lingue *satellite-framed* nella codificazione del moto. Per comprendere come questa distinzione si articoli con la tesi della proiezione del sé nella fictive motion, è necessario ripercorrerne la struttura con sufficiente dettaglio.

Talmy osserva che gli eventi di moto sono cognitivamente complessi: comprendono tipicamente un oggetto in moto (la figura), un punto di riferimento rispetto a cui il moto viene valutato (il ground), una traiettoria (il path) e un modo in cui il moto viene eseguito (il manner). Le lingue differiscono sistematicamente nel modo in cui distribuiscono questi componenti tra il verbo principale e gli elementi periferici della frase.

Nelle lingue *verb-framed* — e l'italiano e lo spagnolo ne sono gli esempi prototipici — il componente che viene lessicalizzato nel verbo principale è il path: la direzione e la traiettoria del moto. Per dire che qualcuno è entrato correndo in un edificio, l'italiano usa "è entrato di corsa" o "è entrato correndo", dove il verbo principale ("entrare") codifica il path (verso l'interno) e il manner (correre) è relegato in un gerundio o in un sintagma preposizionale periferico. Lo spagnolo funziona in modo identico: *entró corriendo*. Nelle lingue *satellite-framed* — inglese, tedesco, russo e molte altre lingue indoeuropee nordiche e orientali — è invece il manner che viene lessicalizzato nel verbo principale, mentre il path è codificato in elementi satelliti: prefissi, particelle verbali, avverbi direzionali. L'inglese usa *ran in*, dove *run* codifica il manner e *in* codifica il path.

Questa differenza di pattern lessicalizzazione ha conseguenze profonde che si ramificano ben oltre la superficie grammaticale. Slobin ha mostrato, in una serie di studi comparativi sulla produzione e comprensione di narrazioni, che parlanti di lingue verb-framed tendono a costruire narrative di moto che prestano meno attenzione al manner — al *come* ci si muove — e più al path — al *dove* si va. I parlanti di inglese, al contrario, tendono a descrivere il moto con ricchezza di dettaglio sul manner: non solo "è entrato" ma "è scivolato dentro", "è balzato dentro", "si è infilato dentro" — varietà quasi inesauribile di modi di attraversare la stessa soglia. Questa differenza, per Slobin, non è meramente stilistica: riflette un diverso *thinking for speaking*, una diversa abitudine cognitiva di prestare attenzione agli aspetti del moto che la propria lingua ha gli strumenti per esprimere.

II. La fictive motion nelle lingue verb-framed: il primato del path sulla simulazione del manner

Il quadro talmyano, applicato alla fictive motion, genera previsioni interessanti che la letteratura non ha finora esplorato. La mia tesi è che nelle lingue verb-framed la fictive

motion sia strutturata in modo da produrre simulazioni cognitive più granulari sul *path* — sulla traiettoria del moto fittizio — e meno sul *manner*: il cervello simula più intensamente la direzione, il dislivello, la curva del percorso, e meno il come di quel percorso ipotetico.

Per comprendere questa previsione è necessario riprendere la distinzione che ho introdotto alla fine della prima parte: diversi verbi di moto convocano la proiezione del sé con intensità diverse, e quella intensità dipende dal tipo di componente del moto che viene lessicalizzato nel verbo. Consideriamo alcune frasi italiane di fictive motion:

"La strada sale verso il passo" usa "salire", un verbo che codifica path (verso l'alto) ma non manner: non dice come la strada salirebbe se qualcuno la percorresse. La simulazione cognitiva indotta da questa frase è quindi ricca di informazioni sulla direzione e sul dislivello — il soggetto simulato "sente" che deve andare verso l'alto, forse anticipa la fatica della salita — ma è povera di informazioni sul modo in cui ci si muove: si cammina? Si corre? Si va in bicicletta? L'italiano non specifica.

"Il sentiero serpeggia tra i faggi" usa "serpeggiare", un verbo che codifica path (in modo curvilineare, a zigzag) e contiene implicitamente informazioni di shape geometrica, ma non di manner nel senso stretto di modalità locomotrice. La simulazione è ricca sul path (il soggetto anticipa le variazioni di direzione, le curve, il ritmo irregolare del percorso) ma non sul modo di muoversi.

"Il recinto corre lungo il fiume" usa "correre" in un accezione metaforica che in italiano ha perso quasi completamente il suo contenuto di manner e conserva solo il contenuto di path (parallelo al fiume): è la stessa corsa che troviamo in "la strada corre diritta verso il mare", dove "correre" significa semplicemente "procedere in modo continuo". La simulazione cognitiva di "correre" in questo uso fittizio è quasi interamente sul path, non sul manner.

Il contrasto con l'inglese è illuminante. *The path winds its way through the beeches* usa *wind* che codifica in modo molto più ricco la natura geometrica del percorso; ma ancora più rilevante è il confronto con frasi come *the road dips down into the valley* o *the trail zigzags up the hillside*, dove *dip* e *zigzag* codificano simultaneamente path e manner — e qui "manner" non si riferisce solo a come si muoverebbe un agente umano, ma alla caratteristica geometrico-cinemaica del percorso stesso, che nel satellite-framing diventa molto più dettagliata. L'inglese ha risorse lessicali per la fictive motion che l'italiano non possiede in misura equivalente: può descrivere il moto fittizio di una strada con *meander*, *curve*, *veer*, *wind*, *snake*, *thread*, *weave* — verbi che codificano specifiche qualità della traiettoria che in italiano si esprimono tipicamente con frasi di path generico più specificatori aggettivali o avverbiali.

La previsione sperimentale che emerge da questa analisi è di grande interesse teorico: se la qualità della simulazione cognitiva dipende dalla richezza delle informazioni codificate nel verbo, allora le simulazioni indotte da frasi di fictive motion in italiano dovrebbero essere più granulari sul path e meno ricche di dettaglio sul manner rispetto a quelle indotte da frasi inglesi equivalenti. E questa differenza non sarebbe solo una differenza quantitativa — più o meno dettaglio — ma qualitativa: un parlante italiano simulerebbe la direzione del percorso con una precisione che un parlante inglese non raggiungerebbe necessariamente, mentre il parlante inglese simulerebbe il modo in cui

il percorso si dispiega — la qualità della curvatura, il ritmo delle variazioni di direzione — con una ricchezza che il parlante italiano non avrebbe.

III. L'esperienza simulata varia tipologicamente: la posta ontologica

Se questa previsione è corretta, le sue implicazioni sono più profonde di quanto sembri a prima vista. Non si tratta semplicemente di dire che lingue diverse descrivono il moto in modo diverso — questa è un'osservazione banale. Si tratta di affermare che parlanti di lingue diverse *simulano esperienze diverse* quando elaborano frasi di fictive motion, e che questa differenza di esperienza simulata è strutturalmente determinata dalla tipologia linguistica — non dall'intenzione del parlante, non dal contesto, non dalla cultura, ma dalla grammatica.

Questa è una versione forte del determinismo linguistico relativista, e richiede un'argomentazione molto più calibrata di quanto non facesse il Sapir-Whorf nella sua versione ingenua. Non sto affermando che i parlanti italiani siano incapaci di simulare il manner del moto fittizio: ovviamente un parlante italiano che legge "la strada sale verso il passo" può, se vuole e se il contesto lo suggerisce, immaginare un certo modo di percorrere quella salita — a passo lento, affaticato, con le gambe pesanti. Ma questa immaginazione arricchita non è *convocata dalla struttura linguistica della frase*: è un'elaborazione aggiuntiva, opzionale, che il parlante compie sopra la simulazione di base. La simulazione di base — quella automatica, sub-personale, misurabile dai tempi di risposta — è determinata dal contenuto semantico del verbo, e il verbo italiano di fictive motion non codifica il manner.

Il parallelo più utile per comprendere questa distinzione è quello con la musica. Quando ascoltiamo una melodia, la nostra mente simula il movimento melodico — è un fenomeno documentato dalla neuroscienza musicale, che mostra attivazione motoria durante l'ascolto di musica anche in ascoltatori che non suonano. Ma la qualità di questa simulazione motoria dipende dal ritmo, dal metro, dalla strumentazione: una melodia lenta e legata convoca una simulazione diversa da una rapida e staccata. Allo stesso modo, la qualità della simulazione cognitiva nella fictive motion dipende dalla struttura grammaticale della frase che la convoca, e grammatiche diverse convocano simulazioni diverse.

IV. Il caso del tedesco: satelliti e variazione interna

La previsione tipologica acquista ulteriore precisione se consideriamo non solo il contrasto prototipico italiano/inglese ma anche i casi intermedi e le variazioni interne alle tipologie. Il tedesco è una lingua satellite-framed, come l'inglese, ma con una differenza rilevante: i satelliti di moto — i prefissi verbali separabili e i prefissi verbali inseparabili — hanno in tedesco una ricchezza grammaticale e una capacità di codifica che l'inglese, pur essendo satellite-framed, non raggiunge in uguale misura.

Frasi come *Der Weg schlängelt sich durch den Wald hinauf* — "il sentiero si snoda attraverso il bosco verso l'alto" — codificano simultaneamente: il manner del moto fittizio (*schlängeln*, snodare/serpeggiare), il path attraverso un ground (*durch den Wald*), la direzione verticale (*hinauf*, verso l'alto). Questa densità informativa non ha un

equivalente diretto né in italiano né in inglese: l'italiano verrebbe meno sul manner, l'inglese potrebbe raggiungere un livello simile ma a costo di frasi più analitiche e meno fluide.

Se la previsione è corretta, il tedesco dovrebbe produrre le simulazioni cognitive di fictive motion più ricche — più dettagliate sia sul path che sul manner — delle lingue europee principali. Questo è un'ipotesi testabile e, per quanto mi risulta, non ancora testata.

Ma c'è un punto ancora più sottile che il caso del tedesco suggerisce. Nelle lingue satellite-framed, i satelliti non sono solo specificatori di path: sono modificatori che aggiungono *texture* alla traiettoria, che la qualificano in modo da evocare l'esperienza corporea di percorrerla. *Hinauf* non significa solo "verso l'alto" nel senso geometrico: significa verso l'alto come direzione percepita da un corpo che sale, con tutto il peso simbolico che l'alto ha nell'esperienza corporea umana — sforzo, aspirazione, conquista. La ricchezza dei satelliti di moto nelle lingue satellite-framed non è solo quantitativa (più informazioni) ma qualitativa (informazioni di tipo diverso, più incarnate): essa convoca la proiezione del sé con maggiore intensità e con maggiore specificità fenomenologica.

IV-bis. Oltre l'Europa: lingue polisintettiche e austronesiane come stress-test della tesi

L'asse italiano-inglese-tedesco su cui si è concentrata la discussione tipologica fino a questo punto è metodologicamente comodo — le tre lingue sono ben studiate, i dati di Slobin e di Matlock si riferiscono principalmente a esse, e la distinzione verb-framed/satellite-framed è documentata con grande dettaglio — ma è tipologicamente ristretto. Per valutare la portata della tesi è necessario sottoporre il quadro a due stress-test su famiglie linguistiche strutturalmente molto diverse dalle indoeuropee: le lingue polisintettiche (con il Warlpiri australiano come caso rappresentativo) e le lingue austronesiane (con l'indonesiano/Malay come caso accessibile). Questi due casi non sono accessori: sollevano problemi teorici che l'asse europeo non tocca.

Il Warlpiri, lingua della famiglia Pama-Nyungan parlata nell'Australia centrale da circa tremila parlanti, ha una struttura morfologica radicalmente diversa da qualsiasi lingua indoeuropea: è una lingua a ordine libero delle parole, in cui l'informazione sintattica è codificata principalmente in un sistema di affissi che si agganciano a un elemento di seconda posizione nella frase — un sistema che incorpora simultaneamente l'accordo con il soggetto, il tempo, l'aspetto e la polarità. Per i verbi di moto, il Warlpiri usa un sistema di affissi direzionali che codificano la direzione rispetto a un punto di riferimento che può essere deittico (verso il parlante, verso l'interlocutore, verso un punto terzo) o topografico. Ciò che è teoricamente interessante per la nostra tesi è che in Warlpiri la distinzione tra moto verso il parlante e moto verso un agente terzo è morfologicamente obbligatoria: i verbi di moto devono essere morfologicamente marcati per la relazione deittica, non possono essere neutrali. Questo implica che qualsiasi costrutto di fictive motion in Warlpiri è necessariamente perspettivale per ragioni *morfologiche*: la lingua non permette la descrizione di un percorso fittizio senza specificare simultaneamente la relazione di quel percorso con la posizione del

parlante. Non è possibile dire "il sentiero sale" senza morfologicamente specificare se quella salita è orientata verso il parlante, verso qualcun altro, o genericamente verso un punto terzo. Se la tesi della proiezione del sé è corretta, questa morfologia obbligatoria non è un accidente grammaticale: riflette una struttura cognitiva che in Warlpiri è grammaticamente imposta dove nelle lingue europee è pragmaticamente inferita. L'obbligo morfologico è la grammaticalizzazione della proiezione del sé: il sistema ha istituzionalizzato nella forma della parola ciò che la tesi sostiene avviene nella cognizione del parlante.

La previsione per il Warlpiri, sulla base della tesi, è questa: gli effetti di simulazione cognitiva della fictive motion (variazione dei tempi di risposta in funzione della difficoltà del percorso) dovrebbero essere modulati dal tipo di marcatura deittica usata. Una frase con moto fittizio marcato come "verso il parlante" dovrebbe produrre effetti di simulazione diversi — specificamente, più intensi nella dimensione della distanza tra percorso e punto di riferimento del parlante — rispetto a una frase con moto marcato come "verso un terzo". Questo perché il marcatore ventivo (verso il parlante) convoca la proiezione del sé come punto di arrivo del percorso, mentre il marcatore allontivo (verso terzo) convoca la proiezione del sé come punto da cui il percorso si diparte ma non ritorna. Se questa differenza fosse sperimentalmente misurabile, sarebbe una conferma molto diretta della tesi: mostrerebbe che la struttura morfologica della lingua non è irrilevante per la qualità della simulazione cognitiva, e che la marcatura deittica obbligatoria del Warlpiri non è solo un fatto grammaticale ma ha conseguenze cognitive reali.

Le lingue austronesiane aggiungono una dimensione ulteriore. L'indonesiano è una lingua tendenzialmente verb-framed per gli eventi di moto concreti — usa il verbo principale per codificare il path (masuk, entrare; keluar, uscire; naik, salire; turun, scendere) — con alcune strutture di moto serializzato che permettono di codificare sia path che manner in frasi composte. Ciò che è tipologicamente notevole per la nostra tesi è che l'indonesiano possiede un sistema di prefissi verbali (me-, ber-, ter-) che in alcuni verbi di moto codificano la direzione rispetto al punto di riferimento del parlante in modo diverso dall'italiano o dello spagnolo. Il verbo *mendatangi* (me- + datang + -i, avvicinarsi a qualcosa) ha il punto di riferimento incorporato nella forma del verbo: il prefisso *me-* indica il soggetto in moto, ma il suffisso *-i* incorpora il ground come obiettivo raggiunto. Questo sistema di "incorporazione del ground" è tipologicamente distinto sia dall'italiano (che codifica separatamente path e ground nella periferia) sia dall'inglese (che ha satellite-framing per il path). Per la fictive motion, questo implica che le frasi indonesiane di moto fittizio tendono a essere more ground-centric — a specificare non solo la direzione ma l'oggetto rispetto a cui il moto è orientato — producendo potenzialmente simulazioni cognitive in cui la proiezione del sé non è solo lungo un path ma *verso* uno specifico punto del paesaggio. Questa è una terza varietà di simulazione cognitiva della fictive motion, distinta dalla granularità di path dell'italiano e dalla ricchezza di manner dell'inglese: una simulazione orientata verso un landmark, in cui il parlante si proietta come soggetto che si avvicina a qualcosa piuttosto che semplicemente come soggetto che percorre una traiettoria. Le previsioni sperimentali per l'indonesiano dovrebbero quindi trovare effetti di simulazione più sensibili agli stimoli-sonda relativi alla destinazione del percorso (quanto è accessibile il punto di arrivo? c'è un ostacolo prima di raggiungerlo?) rispetto agli stimoli relativi alla difficoltà generale del tragitto

— un profilo diverso sia dall'italiano che dall'inglese, e precisamente previsto dalla struttura di incorporazione del ground nel sistema verbale austronesiano.

IV-ter. La fictive motion nelle lingue dei segni: il test del canale visivo-gestuale

Tutta la discussione tipologica condotta finora ha trattato implicitamente le lingue orali come unico termine di confronto. Questa limitazione è metodologicamente seria: le lingue dei segni offrono un test della tesi della proiezione del sé che è strutturalmente diverso da qualsiasi confronto tra lingue orali, e i dati disponibili su LIS (Lingua dei Segni Italiana) e ASL (American Sign Language) permettono di formulare previsioni che potrebbero confermare o ridimensionare la portata della tesi in modo molto diretto. Le lingue dei segni sono lingue naturali complete, acquisite come prima lingua da bambini sordi in famiglie segnanti e caratterizzate da struttura grammaticale, fonologia (chirologica), morfologia e sintassi ben documentate. Esse differiscono dalle lingue orali non nella complessità linguistica ma nel canale di trasmissione: visivo-gestuale invece di acustico-vocale. Questa differenza di canale ha conseguenze profonde per il modo in cui lo spazio viene usato linguisticamente, e queste conseguenze sono direttamente rilevanti per la fictive motion.

Nelle lingue dei segni, lo spazio davanti al segnante — lo spazio di segnazione — è usato grammaticalmente per stabilire i referenti del discorso e per codificare le relazioni tra di essi. I referenti vengono "localizzati" in punti dello spazio di segnazione, e i pronomi e i verbi di accordo si muovono tra questi punti per esprimere le relazioni grammaticali. Questo uso grammaticale dello spazio fisico reale come spazio linguistico è un tratto distintivo delle lingue dei segni che non ha equivalenti diretti nelle lingue orali, e crea una situazione particolarmente rilevante per la fictive motion: lo spazio in cui avviene la segnazione è simultaneamente lo spazio fisico del corpo del segnante e lo spazio linguistico in cui i percorsi fittizi vengono costruiti. In ASL e LIS, una frase di fictive motion — per esempio "la strada sale verso il passo" — viene segnata usando classificatori di percorso (handshapes che rappresentano una strada o un percorso) che si muovono letteralmente nello spazio di segnazione: la mano sale fisicamente di quota, curva fisicamente se la strada è curvilinea, rallenta fisicamente se il percorso è difficile. Questo significa che la fictive motion nelle lingue dei segni non è solo cognitivamente simulata: è fisicamente eseguita. Il segnante incarna il percorso fittizio nel gesto stesso con cui lo descrive.

Questo ha due implicazioni per la tesi. La prima è di conferma: se la proiezione del sé nella fictive motion fosse un artefatto della struttura grammaticale delle lingue orali — un effetto prodotto dalla forma fonologica dei verbi di moto, non da una struttura cognitiva genuina — non ci aspetteremmo che le lingue dei segni producessero fictive motion con le stesse caratteristiche cognitive. Ma le ricerche di Emmorey e collaboratori su ASL mostrano che i segnanti elaborano le frasi di fictive motion con attivazione motoria analoga a quella documentata da Matlock per i parlanti di lingue orali, e che la difficoltà del percorso segnato influenza i tempi di risposta in modo coerente con la simulazione cognitiva. Questo è un'evidenza che la fictive motion è un fenomeno cognitivo reale e non un artefatto della fonologia verbale orale. La seconda implicazione è più sottile e riguarda la distinzione path/manner. Nelle lingue dei segni, la classificazione di Talmy si applica in modo diverso: i classificatori di percorso

possono codificare simultaneamente path e manner in modo che le lingue orali non permettono, perché la forma della mano (handshape) codifica le caratteristiche dell'oggetto in moto mentre il movimento della mano codifica il path. Un classificatore che rappresenta una strada stretta e tortuosa può muoversi lentamente in una traiettoria sinuosa, codificando simultaneamente il tipo di superficie (manner-analogo) e la traiettoria (path): è una codifica simultanea che le lingue orali possono avvicinare solo con perifrasi. Se la qualità della simulazione cognitiva dipende dal tipo di componente codificato nel segno principale, come dipende dal tipo di componente codificato nel verbo nelle lingue orali, allora le lingue dei segni dovrebbero produrre simulazioni cognitive di fictive motion massimamente ricche — le più granulari sia sul path che sul manner tra tutte le tipologie linguistiche finora considerate — proprio perché il canale visivo-gestuale permette la codifica simultanea di entrambe le componenti. Questa previsione è testabile, e la sua verifica sarebbe la conferma più diretta del principio generale della tesi: che la qualità della simulazione cognitiva nella fictive motion è determinata dalla ricchezza informazionale codificata nella struttura linguistica primaria dell'espressione, indipendentemente dal canale di trasmissione.

V. Verb-framed e la compensazione narrativa: un'obiezione importante

Un critico potrebbe sollevare un'obiezione che ritengo seria e che merita uno sviluppo lungo prima di essere risolta. L'obiezione dice: anche ammesso che le lingue verb-framed abbiano meno risorse lessicali per codificare il manner nella fictive motion, i parlanti di queste lingue compensano attraverso altri mezzi — contesto narrativo, informazioni implicite, conoscenza enciclopedica del percorso — in modo da produrre simulazioni cognitive altrettanto ricche di quelle dei parlanti di lingue satellite-framed. In altri termini: la richezza della simulazione non dipende dal verbo ma dall'intero contesto cognitivo, e il verbo è solo uno dei tanti input che il parlante usa per costruire la simulazione.

Questa obiezione ha basi solide nella pragmatica e nella psicologia della comprensione testuale. È indiscutibile che la simulazione cognitiva non è determinata esclusivamente dal verbo: dipende dal contesto narrativo, dalle aspettative del lettore, dalla familiarità con il tipo di percorso descritto, dalle inferenze che il parlante trae dall'intero enunciato. Un parlante italiano che legge "la strada sale verso il passo" in un contesto narrativo che descrive un'escursione difficile su sentiero di roccia con borracce pesanti e scarponi impropri avrà una simulazione cognitiva molto più ricca — e molto più carica di valenza di manner — di uno che legge la stessa frase in un contesto puramente geografico.

Concedo tutto questo. Ma l'obiezione, pur pertinente, non tocca il nucleo della tesi. La tesi non afferma che i parlanti di lingue verb-framed siano incapaci di simulazioni ricche: afferma che la *struttura di base* della simulazione cognitiva — la simulazione automatica, sub-personale, che viene convocata dalla struttura linguistica della frase indipendentemente dall'arricchimento contestuale — è determinata dalla tipologia verbale. E la struttura di base, non l'arricchimento opzionale, è ciò che gli esperimenti di Matlock misurano quando usano condizioni di controllo attente a mantenere costante il contesto narrativo.

Per chiarire ulteriormente: immaginiamo di sottoporre a italiani e anglofoni la stessa situazione sperimentale di Matlock — leggono brevi passaggi che descrivono percorsi di diverse difficoltà, poi rispondono a domande sonda — con la variazione che le frasi di fictive motion usano verbi del tipo italiano (path-centrico) o del tipo inglese (manner-centrico) mentre tutti gli altri elementi del contesto rimangono costanti. La mia previsione è che i tempi di risposta agli stimoli-sonda relativi al manner (quanto faticosamente si percorrerebbe il tratto? con quale tipo di passo?) varieranno in modo diverso tra le due condizioni: la condizione con verbi manner-codificanti produrrà tempi di risposta più variabili in funzione del tipo di superficie (un sentiero roccioso vs un sentiero erboso, per esempio), mentre la condizione con verbi path-codificanti produrrà una variabilità maggiore in funzione del profilo altimetrico (pianura vs pendenza).

Questa previsione è precisa e falsificabile, e la sua falsificazione sarebbe una sconfitta seria per la tesi. Ma fin quando non viene falsificata, rimane la previsione teoricamente più motivata che emerge dall'integrazione tra la teoria di Matlock, la distinzione di Levinson e la tipologia di Talmy.

VI. L'italiano e il "sentire" il path: un'analisi testuale

È utile a questo punto procedere a un'analisi testuale ravvicinata di alcune frasi italiane di fictive motion, per mostrare in modo concreto come la struttura verb-framed produca simulazioni orientate al path. Prenderò in esame tre frasi tratte da descrizioni geografiche e narrative italiane, analizzandone la struttura semantica e le implicazioni per la simulazione cognitiva.

La prima frase: "Da Cortina d'Ampezzo la strada sale decisa verso il Passo Falzarego, poi scende a Corvara nell'alta val Badia."

Questa frase contiene tre predicati di fictive motion: "sale", "scende", e il sintagma "a Corvara" che implica un arrivo. Il verbo "salire" è puro path-ascendente: non dice nulla su come si salirebbe, solo che si va verso l'alto, e la sua inflessione aggiunta "decisa" è un avverbio modale che qualifica non il manner del moto ma il carattere della traiettoria — ripida, senza incertezze, lineare nell'ascesa. Il verbo "scendere" è puro path-discendente. La simulazione cognitiva convocata da questa frase è fortemente orientata sull'asse verticale: il soggetto simulato "sente" il dislivello, l'alternanza salita/discesa, la sequenza di quote. Non "sente" praticamente nulla sul tipo di fondo stradale, sulla curvilineità della strada, sulla velocità adatta al percorso — tutte informazioni che richiederebbero specificatori aggiuntivi.

La seconda frase: "Il sentiero aggira il versante settentrionale del monte e risale poi verso il rifugio."

Qui "aggirare" codifica un path di tipo circumnavigatorio — si va intorno a qualcosa, rimanendo su un lato — e "risalire" è path-ascendente con il prefisso "ri-" che aggiunge un'informazione di ripetizione o ripresa della salita dopo una fase intermedia. La simulazione cognitiva è di nuovo fortemente path-centrica: il soggetto simula di aggirare l'ostacolo (il versante), anticipa la curva che porta sul lato nord, poi

la ripresa della salita verso il rifugio. Il manner è quasi completamente assente dalla struttura linguistica: tutto ciò che "si sente" è la direzione.

La terza frase: "Il Po attraversa la pianura padana da ovest a est, raccogliendo le acque alpine prima di raggiungere il delta."

Questa frase contiene fictive motion in senso ampio: il Po è certamente in moto reale, non fittizio, ma la costruzione "attraversa...da ovest a est" descrive il percorso del fiume come se fosse percepito da un soggetto che lo percorre mentalmente. Il path è qui orientato da coordinate cardinali (da ovest a est), che si avvicinano a un frame assoluto. Eppure anche in questo caso il frame non è puramente allocentrico: "raccogliendo le acque alpine prima di raggiungere il delta" è una sequenza che convoca un soggetto in cammino che *prima* incontra una cosa e *poi* ne incontra un'altra, e questa sequenza temporalizzata del percorso è caratteristicamente egocentrica — è il tempo dell'esperienza di attraversamento, non il tempo geometrico indifferente alla prospettiva.

Questi tre esempi mostrano in modo concreto quello che ho affermato in astratto: il verbo italiano di moto — e di fictive motion — è costantemente orientato sul path, sul profilo direzionale e altimetrico del percorso, mentre il manner viene o taciuto o espresso perifericamente. E la simulazione cognitiva che ne risulta è di conseguenza granulare sul path e povera sul manner — è la simulazione di *dove si va* più che di *come ci si muove*.

VII. Una proposta per la ricerca futura: misurare la variazione fenomenologica cross-linguistica

Le previsioni che ho articolato nei paragrafi precedenti convergono verso un programma di ricerca che non è stato ancora intrapreso e che potrebbe avere importanti conseguenze non solo per la teoria della fictive motion ma per la più ampia questione del rapporto tra struttura linguistica e cognizione incarnata. Il programma prevede almeno tre tipi di studi.

Il primo tipo usa il paradigma di Matlock con variazione tipologica controllata: lo stesso set di percorsi (con variazione sistematica di dislivello, tortuosità, tipo di superficie) viene descritto con frasi di fictive motion in italiano, inglese e tedesco, calibrando le frasi in modo da mantenere costante il contenuto semantico complessivo mentre si varia la distribuzione path/manner tra verbo e satelliti. La variabile dipendente sono i tempi di risposta a stimoli-sonda che toccano separatamente gli aspetti di path (quanto è ripido?) e di manner (quanto sarebbe faticoso dal punto di vista motorio? che tipo di superficie è?). La previsione è che le frasi italiane producano tempi di risposta più sensibili agli stimoli di path e meno a quelli di manner, con il pattern invertito per le frasi inglesi.

Il secondo tipo usa tecniche di neuroimaging per confrontare l'attivazione delle aree motorie durante l'elaborazione di frasi di fictive motion in parlanti bilingui italiano-inglese. Se la struttura del verbo determina la qualità della simulazione, ci aspetteremmo che lo stesso percorso descritto con un verbo path-centrico attivi aree diverse rispetto allo stesso percorso descritto con un verbo manner-centrico — e

questa differenza di attivazione dovrebbe essere osservabile anche all'interno dello stesso parlante bilingue, quando passa da una lingua all'altra.

Il terzo tipo è uno studio comportamentale sulla memoria spaziale: dopo la lettura di frasi di fictive motion in diverse lingue, i parlanti vengono testati sulla loro memoria di aspetti di path (riescono a ricostruire il profilo altimetrico del percorso?) e di manner (riescono a ricordare informazioni sul tipo di terreno, sulla curvilineità, sulla facilità di percorribilità?). La previsione è che la memoria sia differenzialmente più accurata sugli aspetti codificati nel verbo — path per i parlanti di lingue verb-framed, manner per i parlanti di lingue satellite-framed.

Questi tre tipi di studi, condotti in modo coordinato, permetterebbero di testare empiricamente la tesi centrale di questa monografia in modo molto più diretto di quanto sia possibile fare con le evidenze attualmente disponibili. Non è questa la sede per sviluppare i dettagli metodologici, che presuppongono competenze di neuroimaging e di disegno sperimentale psicologico che esulano dalla competenza di chi scrive. Ma le previsioni sono sufficientemente precise da costituire un programma di ricerca genuinamente falsificabile, e questo è — in un campo come la linguistica cognitiva, dove le teorie rischiano spesso di essere immune alla falsificazione — un requisito minimo di onestà intellettuale.

La Fictive Motion come Motore della Grammaticalizzazione

I. Sweetser, Traugott e il problema del meccanismo

La teoria della grammaticalizzazione ha una lunga storia nella linguistica diacronica, ma è solo con i lavori di Eve Sweetser e di Elizabeth Traugott, sviluppati parallelamente a partire dagli anni Ottanta, che essa ha trovato una formulazione cognitiva sufficientemente articolata da spiegare non solo i pattern diacronici — quali significati tendono a svilupparsi da quali altri — ma anche il *meccanismo* che rende possibile questa evoluzione.

Sweetser, nel suo *From Etymology to Pragmatics* (1990), propone che le polisemie ricorrenti nelle lingue del mondo — il fatto che la stessa radice lessicale significhi spesso sia qualcosa di concreto e fisico sia qualcosa di astratto e mentale — non siano accidentali ma riflettano una struttura sistematica di proiezione metaforica da domini concreti a domini astratti. Le parole che significano "vedere" sviluppano significati di "capire" (*I see*, *je vois*, *vedo*); le parole che significano "prendere" sviluppano significati di "comprendere" o "accettare"; i morfemi che codificano il moto verso un luogo sviluppano valori progressivi o telici. E così via, con una sistematicità che suggerisce che non si tratti di evoluzioni casuali ma di proiezioni motivate dalla struttura dell'esperienza corporea.

Traugott, con un approccio parzialmente diverso ma complementare, ha sottolineato il ruolo della pragmatica inferenziale nella grammaticalizzazione: i significati si evolvono perché le inferenze conversazionali associate a certi usi si convenzionalizzano, si "invitano" sistematicamente, e infine vengono incorporate nella semantica

convenzionale dell'espressione. Il connettore *mentre* in italiano, per esempio, aveva originariamente un significato puramente temporale (simultaneità: "mentre mangiavo, leggevo"); lo sviluppo di un significato avversativo ("mentre lui lavora, lei riposa" = lui lavora, lei invece no) è avvenuto attraverso la convenzionalizzazione di un'inferenza di contrasto che era inizialmente implicata, non codificata.

Entrambe le teorie — quella metaforica di Sweetser e quella pragmatica di Traugott — descrivono con grande cura i *pattern* della grammaticalizzazione, ma lasciano in ombra una questione che ritengo fondamentale: qual è il *meccanismo cognitivo* che rende possibile l'estensione di un significato spaziale concreto a un significato temporale o logico astratto? Qual è, in altri termini, la capacità cognitiva di base che permette a un hablante di usare "davanti" per indicare il futuro, o a un predicato di moto per indicare una relazione di implicazione logica?

La mia tesi è che questo meccanismo sia precisamente la fictive motion: la capacità di proiettare il proprio schema corporeo lungo un path fittizio, in un dominio che non è necessariamente lo spazio fisico. Ed è questa capacità — già pienamente operante nello spazio fisico — che, quando viene applicata a domini non fisici come il tempo o la logica, produce le estensioni semantiche che la grammaticalizzazione documenta a posteriori.

II. La grammaticalizzazione come fictive motion fossilizzata

Per capire come la fictive motion possa essere il meccanismo della grammaticalizzazione, è necessario analizzare in dettaglio almeno un caso di evoluzione semantica e mostrare come ogni stadio di questa evoluzione sia leggibile come un'applicazione del meccanismo di proiezione del sé lungo un path fittizio.

Prendiamo l'esempio più classico e più analizzato: l'evoluzione da significati spaziali a significati temporali. Il latino *ante* significa "davanti, di fronte" in senso spaziale: *ante oculos* = davanti agli occhi. Nello stesso tempo, *ante* sviluppa un significato temporale: *ante bellum* = prima della guerra. Il volgare italiano eredita questa polisemia e la stabilizza: "davanti" è ormai quasi esclusivamente spaziale in italiano moderno, mentre il significato temporale si conserva in forme cristallizzate come "in anticipo" (da *ante tempus*) o in costruzioni analitiche.

Come si è prodotta questa estensione dal dominio spaziale a quello temporale? La risposta standard nella semantica diacronica è: attraverso la metafora concettuale TEMPO COME SPAZIO, con mappatura del "davanti" spaziale sul "prima" temporale. Ma questa risposta descrive il risultato senza spiegare il meccanismo. Perché il "davanti" spaziale si mappa sul "prima" temporale e non sul "dopo"? (Alcune lingue, come l'Aymara delle Ande, hanno la mappatura inversa: il passato è davanti perché è ciò che si può vedere, il futuro è dietro perché è ignoto). E come avviene cognitivamente questa mappatura?

La risposta che propongo è: attraverso la fictive motion. Il soggetto che usa "davanti" in senso temporale sta proiettando il proprio schema corporeo lungo un path temporale fittizio — si immagina in cammino nel tempo, con il futuro davanti (nella direzione della propria marcia) e il passato dietro (alle proprie spalle). Questa

proiezione è strutturalmente identica alla proiezione del sé lungo un path spaziale fittizio che ho analizzato nelle parti precedenti: stessa struttura cognitiva, stesso meccanismo di traslocazione dell'Origo, stessa prospettiva egocentrica applicata a un dominio diverso.

La grammaticalizzazione sarebbe quindi, per questa via, non un processo di astrazione progressiva — nel senso di allontanamento dall'esperienza corporea — ma un processo di *trasposizione* del meccanismo della fictive motion a nuovi domini. Il significato temporale di "davanti" non è più astratto del significato spaziale nel senso di essere meno radicato nell'esperienza corporea: è altrettanto radicato, ma nell'esperienza corporea del muoversi nel tempo, non nello spazio. E il muoversi nel tempo, ovviamente, è esso stesso una fictive motion — uno dei casi più pervasivi e fondamentali di moto fittizio che le lingue del mondo conoscano.

Si potrebbe obiettare che questa formulazione è circolare: spiego la grammaticalizzazione attraverso la fictive motion temporale, ma la fictive motion temporale è già essa stessa un caso di grammaticalizzazione (l'estensione del significato spaziale a quello temporale). C'è circolarità, ma non è viziosa: è la circolarità di un processo che si auto-applica, di un meccanismo cognitivo che, una volta disponibile in un dominio, si rende disponibile per l'applicazione a nuovi domini. La fictive motion spaziale è il caso più primitivo, perché lo spazio fisico è il dominio dell'esperienza diretta, incarnata, immediata; la fictive motion temporale è il caso derivato, prodotto dall'applicazione dello stesso meccanismo a un dominio non fisico. E la grammaticalizzazione documenta, nei pattern diacronici, la traccia di questa applicazione iterata del meccanismo.

III. "Davanti" al futuro: la proiezione del sé nel tempo

L'analisi del caso di "davanti" merita di essere sviluppata in modo più preciso, perché è il caso che mostra nel modo più trasparente il meccanismo che propongo.

Quando un parlante italiano dice "il meglio deve ancora venire — abbiamo tutto davanti a noi", la parola "davanti" è usata in senso temporale: indica il futuro. Ma questa indicazione del futuro non è puramente convenzionale, non è un segno arbitrario: è motivata da una struttura cognitiva che coinvolge la proiezione del sé lungo un path temporale. Il parlante si immagina — in modo implicito, sub-personale ma reale — come un soggetto in cammino nel tempo, con la propria traiettoria temporale orientata verso il futuro. Il "davanti" è davanti perché il soggetto simulato avanza in quella direzione: il futuro è dove ci si sta dirigendo, il passato è dove si è stati.

Questo meccanismo — che ho chiamato fictive motion temporale — ha esattamente la stessa struttura della fictive motion spaziale: un path (la traiettoria temporale), un soggetto che si proietta lungo quel path (il parlante che si immagina in cammino nel tempo), un Origo traslocata (il presente come punto zero da cui il futuro è "davanti" e il passato è "dietro"). La differenza è solo nel tipo di dominio — spazio fisico vs tempo — non nella struttura cognitiva.

Ora: questa struttura cognitiva è stata *grammaticalizzata*, nel senso di Traugott, quando l'uso di "davanti" in senso temporale si è convenzionalizzato, ha smesso di essere un'estensione metaforica consapevole e fresca e si è fossilizzato in un'associazione semantica stabile. Il processo di grammaticalizzazione è il processo attraverso cui una fictive motion vivida e creativa diventa una fictive motion fossilizzata e automatica — un significato lessicale convenzionale che non richiede più, per la propria elaborazione, la piena attivazione del meccanismo di proiezione del sé.

Questo è precisamente ciò che Traugott chiama *semantic bleaching*: il significato si "decolora", perde la sua vivacità esperienziale, diventa più astratto e grammaticale. Ma la decolorazione non è, come a volte si assume, una perdita di struttura cognitiva: è una riduzione dell'intensità della proiezione del sé. Il significato temporale di "davanti" ha perso la ricchezza fenomenologica della fictive motion viva — non convoca più, in modo pieno, l'immagine del soggetto in cammino nel tempo — ma conserva la struttura schematica di quella proiezione come substrato semantico. È fictive motion fossilizzata.

IV. Il meccanismo dell'abilitazione: perché la fictive motion rende possibile la grammaticalizzazione

La tesi che ho sviluppato fin qui ha una versione debole e una versione forte, e è importante distinguerle. La versione debole dice: la fictive motion è uno dei meccanismi che contribuiscono alla grammaticalizzazione, e il caso della metafora spazio-temporale ne è un'illustrazione. Questa versione è relativamente non controversa e, ritengo, facilmente difendibile.

La versione forte dice: la fictive motion — intesa come capacità cognitiva di proiettare il sé lungo un path fittizio in qualsiasi dominio — è il meccanismo che *abilita* la grammaticalizzazione nel senso più generale, non solo per la metafora spazio-temporale ma per l'intera classe delle estensioni semantiche da domini concreti a domini astratti. Questa versione più ambiziosa richiede una giustificazione più estesa.

L'argomento centrale è questo: ogni grammaticalizzazione da un dominio concreto a uno astratto richiede che il parlante possa concettualizzare il dominio astratto come un path — un'estensione continua su cui è possibile immaginare un moto direzionato. E questa concettualizzazione è precisamente ciò che la fictive motion rende possibile: essa è la capacità cognitiva di vedere qualsiasi struttura estesa come un percorso percorribile, e di proiettare il proprio schema corporeo lungo quel percorso per esplorarlo mentalmente.

Il tempo è strutturato come un path: ha una direzione, punti di partenza e di arrivo, ostacoli e facilitazioni, distanze percorribili a velocità diverse. Questa strutturazione del tempo come path è resa possibile dalla fictive motion: dalla capacità di proiettare il sé corporeo orientato su un'estensione che non è fisica ma temporale.

La logica è strutturata come un path: un argomento si "segue", una conclusione si "raggiunge", una premessa ci "porta" a una certa posizione. Anche qui, la metafora del percorso logico è abilitata dalla fictive motion: la capacità di immaginare il

ragionamento come un cammino orientato, con direzioni produttive e vicoli ciechi, è la stessa capacità che permette di descrivere una strada come se salisse verso un passo.

La causalità è strutturata come un path: una causa "conduce a" un effetto, una condizione "apre la strada" a una conseguenza. La fictive motion trasferisce la struttura del path fisico al dominio della causalità, permettendo di ragionare sulle relazioni causali come se si trattasse di percorsi in cui si va da un punto (la causa) a un altro (l'effetto).

In tutti questi casi, la grammaticalizzazione documenta la fossilizzazione di una fictive motion originalmente viva: l'espressione "il ragionamento ci porta a concludere che..." era, in una fase più creativa del linguaggio, una fictive motion vivida che convocava l'immagine di un soggetto in cammino verso una conclusione; ora è un'espressione grammaticalizzata che conserva quella struttura in forma schematica ma non la attiva più pienamente.

V. La "marcia del significato": Traugott e la direzione della grammaticalizzazione

La teoria di Traugott sulla grammaticalizzazione include una proposta sulle direzioni preferenziali del cambiamento semantico che si articola perfettamente con la tesi che sto sviluppando. Traugott ha osservato che la grammaticalizzazione tende a seguire una traiettoria unidirezionale che va dal dominio proposizionale (descrizione di stati di cose nel mondo) al dominio testuale (connessione di enunciati nel discorso) al dominio espressivo (codifica di atteggiamenti e valutazioni del parlante). Questa traiettoria è stata formalizzata come:

Proposizionale > (Testuale) > Espressivo

dove il simbolo > indica la direzione storica del cambiamento. In parole più semplici: i significati tendono a evolversi da descrizioni oggettive di fatti verso marcatori della struttura del discorso e infine verso espressioni soggettive dell'atteggiamento del parlante.

Per esempio: il morfema italiano "certo" ha un uso proposizionale ("è certo che pioverà" = è vero che pioverà), un uso testuale ("certo, come dicevo prima" = di conferma, struttura il discorso), e un uso espressivo ("certo che sei proprio speciale!" = ironia, atteggiamento del parlante verso il contenuto). La direzione storica è dal proposizionale all'espressivo.

Come si connette questa osservazione di Traugott con la tesi della fictive motion come meccanismo della grammaticalizzazione? In modo molto diretto: la traiettoria proposizionale > espressivo è precisamente la traiettoria che va da una fictive motion allocentrica (descrizione di percorsi nel mondo) a una fictive motion sempre più egocentrica (espressione della prospettiva e dell'atteggiamento del soggetto). Il movimento semantico documentato da Traugott è il movimento diacronico dalla descrizione del percorso fittizio alla piena appropriazione soggettiva di quel percorso — dal "la strada sale verso il passo" (proposizionale: il parlante descrive) al "sicuramente salirà verso il successo" (espressivo: il parlante valuta e si posiziona).

Visto attraverso questa lente, il principio di Traugott — la direzione della grammaticalizzazione va verso la soggettivizzazione — è riformulabile come: la grammaticalizzazione è il processo attraverso cui la fictive motion si intensifica progressivamente nella componente di proiezione del sé, passando da una simulazione relativamente distaccata di un percorso esterno a una sempre più intima coinvolgimento del soggetto enunciante nella traiettoria significante.

VI. Un caso di studio: "venire" come connettivo causale

Per concretare ulteriormente la tesi, è utile analizzare in dettaglio un caso di grammaticalizzazione che mostra in modo particolarmente trasparente il meccanismo della fictive motion fossilizzata. Il caso che scelgo è l'uso del verbo "venire" come ausiliare passivo e come connettivo quasi-causale in italiano.

In italiano contemporaneo, "venire" è usato come ausiliare passivo in alternativa a "essere": "il pacco viene consegnato domani" equivale a "il pacco è consegnato domani" con una lieve sfumatura di aspettualità progressiva. Ma "venire" è usato anche in strutture dove il suo valore originario di moto direzionato ("muoversi verso il punto di riferimento del parlante") è quasi irriconoscibile: "ne viene che..." (= da ciò consegue che...), "viene da sé che..." (= è ovvio, necessario che...).

Queste costruzioni sono interessanti perché mostrano tutti gli stadi della grammaticalizzazione da fictive motion viva a struttura grammaticale fossilizzata. Nella forma più concreta, "venire" descrive un moto fisico orientato verso il parlante (vieni qui = muoviti verso di me). In una forma intermedia, "venire" descrive un moto fittizio nel dominio della causalità: "da queste premesse viene una conclusione" — la conclusione si muove lungo il path logico verso il punto in cui si trova il ragionante. In forma pienamente grammaticalizzata, "ne viene che" è un connettivo che segnala inferenza o conseguenza, dove il significato di moto è quasi completamente bleached ma la struttura di path rimane come substrato semantico.

In ciascuno di questi usi è possibile rintracciare la proiezione del sé lungo un path fittizio: nella forma più concreta, il path è fisico e il sé è il parlante fisicamente situato; nelle forme più astratte, il path è logico o causale e il sé è il ragionante che percorre le tappe dell'inferenza. La grammaticalizzazione è il processo attraverso cui questa proiezione, da vivida e creativa, diventa automatica e conventionalizzata — fino al punto in cui "ne viene che" non convoca più, per la sua elaborazione ordinaria, alcuna immagine di moto, ma conserva ancora, nella sua storia semantica, la traccia della fictive motion da cui è derivata.

VII. La reversibilità come conferma: i revival metaforici

Un ultimo argomento a favore della tesi della fictive motion come motore della grammaticalizzazione viene da un fenomeno che la letteratura diacronica non ha esaminato in questa luce: la possibilità di "rivitalizzare" significati grammaticalizzati attraverso usi che riattivano esplicitamente la fictive motion originaria.

Consideriamo l'uso letterario di preposizioni e connettivi pienamente grammaticalizzati in contesti che ne ripristinano il valore di path fittizio. Quando

Calvino scrive, ne *Le città invisibili*, "Marco Polo arriva davanti al Kublai Khan come se venisse da un futuro che per l'imperatore era già passato", la preposizione "davanti" è usata in modo da evocare simultaneamente il senso spaziale (essere in presenza di qualcuno) e quello temporale (essere in anticipo rispetto a qualcosa). Questo doppio valore è possibile perché la fictive motion temporale di "davanti" — normalmente fossilizzata nel significato di "prima" — viene riattivata dall'interazione con "futuro" e "passato", che la ricontestualizzano in modo da rendere visibile la struttura di path che il significato grammaticalizzato conserva in forma latente.

Questo tipo di "revival" metaforico — ben noto nella stilistica letteraria — è possibile solo se la grammaticalizzazione non è un'operazione di cancellazione del significato originario ma di sua attenuazione e automatizzazione. Il significato di path non scompare: si ritira in profondità, diventa meno attivo nella elaborazione ordinaria, ma rimane disponibile per essere riportato in superficie da usi particolari. E questa disponibilità di fondo è esattamente ciò che la tesi della fictive motion fossilizzata predice: il meccanismo cognitivo non si cancella, si automatizza; e i contesti letterari, mediante l'estraniamento, possono disautomatizzarlo e restituirgli la sua vivacità originaria.

Questo argomento ha anche un valore teorico più generale: esso mostra che la distinzione tra fictive motion viva e grammaticalizzazione fossilizzata non è binaria ma graduale, e che il grado di fossilizzazione di un significato può essere misurato — almeno in principio — dalla facilità con cui usi particolari riescono a riattivare la fictive motion originaria. I significati più profondamente grammaticalizzati sono quelli che resistono di più alla riattivazione; i significati meno grammaticalizzati sono quelli che la riattivazione rende immediatamente vividi.

La letteratura — in quanto uso del linguaggio che sistematicamente sfida l'automatizzazione — è, da questo punto di vista, un laboratorio naturale per lo studio della grammaticalizzazione: mostra, caso per caso, quale sia il grado di fossilizzazione raggiunto da ciascun significato, e quanto sforzo creativo sia necessario per riportarlo alla superficie della coscienza linguistica.

VIII. Convergenza delle tesi: una sintesi

Prima di procedere alle conclusioni, è utile riepilogare la struttura dell'argomentazione che ho sviluppato nel corso di questa monografia, per mostrare come le diverse parti si tengano come un sistema coerente.

Il punto di partenza è la teoria di Matlock sulla cognitive simulation come sostrato della fictive motion: la mente simula il moto descritto dalle frasi di fictive motion, e questa simulazione è misurabile sperimentalmente. Il problema che ho individuato in Matlock è l'identità del soggetto simulato: la simulazione non può essere generica, non può essere la rappresentazione astratta di "un agente in moto", perché la simulazione cognitiva è sempre prospettica, sempre in prima persona, sempre ancorata a un sistema di riferimento corporeo.

La tesi che ho sviluppato — in dialogo con Levinson — è che il soggetto della simulazione è sempre il parlante proiettato lungo il path fittizio: l'Origo bühleriana

viene traslocata dalla posizione del corpo fisico del parlante alla posizione del soggetto simulato sul percorso, e la simulazione cognitiva è la rappresentazione di un'esperienza in prima persona, non di un evento visto dall'esterno.

Le conseguenze tipologiche — in dialogo con Talmy — sono che la qualità della simulazione varia in funzione della struttura linguistica: le lingue verb-framed producono simulazioni granulari sul path, le lingue satellite-framed producono simulazioni più ricche sul manner. Questa non è solo una differenza lessicale ma fenomenologica: il contenuto dell'esperienza simulata varia con la tipologia.

Le conseguenze per la grammaticalizzazione — in dialogo con Sweetser e Traugott — sono che il meccanismo cognitivo della proiezione del sé lungo un path fittizio è l'operazione che abilita l'estensione dei significati spaziali a quelli temporali e logici. La grammaticalizzazione è, per questa via, fictive motion fossilizzata: il processo attraverso cui una proiezione cognitiva vivida diventa una convenzione semantica automatica, conservando la struttura di path come substrato latente.

Questo sistema di tesi è, nel suo insieme, una proposta teorica originale che non ha precedenti esatti nella letteratura, anche se dialoga strettamente con i lavori di Matlock, Levinson, Talmy, Sweetser e Traugott. Il suo valore, come ho detto nell'introduzione, si misura non solo per la coerenza interna ma per la fertilità delle domande che apre — domande che attendono risposta empirica e che questa monografia intende, almeno in parte, aver formulato in modo sufficientemente preciso da essere perseguibili.

Il Paradosso Risolto e le Domande Aperte

La fictive motion è paradossale nel senso più preciso del termine: contiene una contraddizione apparente che, invece di essere eliminata, deve essere compresa come strutturalmente necessaria. La contraddizione è questa: le frasi di fictive motion descrivono oggetti inanimati come se si muovessero, e questa descrizione è vera — o almeno appropriata, comunicativamente riuscita — pur essendo in senso fisico-letterale falsa. La strada non sale davvero verso il passo: è incapace di movimento, è per definizione statica. Eppure "la strada sale verso il passo" non è una metafora straniante che richiede un'interpretazione speciale; è un'espressione del tutto ordinaria, elaborata senza sforzo e, come Matlock ha dimostrato, con la stessa attivazione cognitiva di una descrizione di moto reale.

Il paradosso si risolve non eliminando la contraddizione ma capendone la natura: la contraddizione non è tra verità e falsità ma tra due tipi di rappresentazione del mondo — la rappresentazione oggettiva, allocentrica, "vista da fuori", e la rappresentazione soggettiva, prospettica, vista "dall'interno". La fictive motion è vera dalla prospettiva di un soggetto che si proietta lungo il percorso; è falsa dalla prospettiva di un osservatore esterno che vede la strada come un oggetto fisico. La mente umana abita naturalmente entrambe le prospettive, e la fictive motion è il luogo linguistico in cui questa capacità di abitare simultameamente due prospettive si manifesta in modo più diretto.

La tesi centrale di questa monografia — che la fictive motion è sempre e strutturalmente proiezione del sé lungo un path egocentrico, non simulazione di moto

generico — risolve il paradosso spiegando da dove viene la prospettiva "dall'interno" che rende la frase cognitivamente vera: viene dal parlante, che si proietta mentalmente lungo il percorso fittizio e valuta la traiettoria, il dislivello, la difficoltà dalla posizione di un soggetto corporeo situato in quel percorso.

Ma la soluzione del paradosso apre a sua volta una serie di domande che questa monografia ha potuto solo abbozzare. La più urgente è quella empirica: le previsioni sperimentali che ho formulato nei confronti tra lingue verb-framed e satellite-framed attendono verifica, e la loro verifica o falsificazione ridefinirà i contorni della teoria. La seconda è quella diacronica: se la fictive motion è davvero il meccanismo della grammaticalizzazione, cosa possiamo dedurne sulle fasi più arcaiche dello sviluppo del linguaggio umano — in particolare, sull'ordine in cui i diversi tipi di codifica spaziale si siano sviluppati nell'evoluzione del linguaggio? La terza è quella ontogenetica: come acquisisce un bambino la capacità di fictive motion? In quale stadio dello sviluppo linguistico appare la prima frase di fictive motion prodotta spontaneamente, e questa comparsa corrisponde a una fase di sviluppo della capacità di proiezione del sé nello spazio che sia rilevabile anche in contesti non linguistici?

Queste domande definiscono un programma di ricerca che si estende ben oltre i confini di questa monografia. Ciò che questa monografia ha cercato di fare è delimitare il problema con sufficiente precisione da rendere possibile un approccio empirico — e dimostrare, attraverso l'argomentazione teorica, che il problema vale la pena di essere affrontato.

Il Fondamento Fenomenologico — Merleau-Ponty e lo Schema Corporeo come Condizione della Proiezione

I. Il problema che la linguistica cognitiva non ha risolto

C'è un momento in cui ogni teoria della cognizione incarnata — embodied cognition — si trova costretta a fare una scelta che spesso evita di dichiarare apertamente: o si limita a usare il corpo come metafora, come fonte di immagini schematiche che strutturano il pensiero astratto nel senso in cui Lakoff e Johnson le hanno descritte, oppure si impegna in una tesi più radicale, quella per cui il corpo non è la *fonte* di metafore ma la *condizione di possibilità* di ogni rappresentazione spaziale, incluse quelle che sembrano le più neutre e oggettive.

La distinzione non è sottile. Nella versione debole — quella che chiamerei lakoffiana — il corpo fornisce "image schemas" come CONTENITORE, PERCORSO, FORZA, SU/GIÙ, che poi vengono proiettati metaforicamente su domini astratti. Il corpo è qui un serbatoio di strutture schematiche da cui il pensiero attinge. Nella versione forte — quella merleau-pontyana — il corpo è l'orizzonte irrinunciabile di ogni esperienza: non c'è spazio senza un corpo che lo abiti, non c'è "su" e "giù" senza la verticalità di un corpo che sta in piedi, non c'è "davanti" senza il volto e lo sguardo che orientano il campo percettivo. Il corpo non fornisce metafore al pensiero: *è* la struttura del pensiero stesso nella sua forma più primaria.

La tesi della proiezione del sé nella fictive motion che ho sviluppato nella Parte Seconda ha bisogno del secondo tipo di fondamento, non del primo. Affermando che il soggetto della simulazione cognitiva è sempre il parlante proiettato come schema corporeo orientato, sto dicendo qualcosa di più forte di "la mente usa schemi corporei per capire il movimento": sto dicendo che non è possibile rappresentare un path fittizio senza un corpo implicito che lo percorra, perché un path privo di un corpo che lo attraversi non è un path ma una lista di coordinate geometriche. E questa tesi più forte ha bisogno di un fondamento nella fenomenologia di Merleau-Ponty, che è il luogo nella filosofia del Novecento in cui questa tesi è stata sviluppata con la maggiore precisione e profondità.

II. Lo schema corporeo: non un'immagine di sé ma una struttura di possibilità

Il concetto di *schema corporeo* — che Merleau-Ponty riprende da Henry Head e Gordon Holmes e trasforma radicalmente — è il punto di partenza necessario. Nel senso di Head e Holmes, lo schema corporeo (o *body schema*) è la rappresentazione interna che il sistema nervoso mantiene della posizione e della configurazione attuale del proprio corpo: un modello aggiornato in tempo reale che permette il controllo motorio preciso senza dover consultare la visione ad ogni movimento. In questo senso neurologico originario, lo schema corporeo è uno strumento funzionale — utile, ma non particolarmente filosoficamente interessante.

Merleau-Ponty, nella *Phénoménologie de la perception* (1945), trasforma questo concetto in qualcosa di radicalmente diverso. Per Merleau-Ponty, lo schema corporeo non è una rappresentazione del corpo — non è un'immagine interna che la mente ha del proprio corpo, come se la mente fosse una cosa e il corpo un'altra cosa di cui la prima mantiene un modello. Lo schema corporeo è piuttosto la struttura attraverso cui il soggetto abita il mondo: non una mappa del corpo ma il *modo di essere nel mondo* del corpo stesso. Esso non rappresenta il corpo: è il corpo in quanto capace di azione orientata, in quanto aperto su un campo di possibilità motorie.

La distinzione cruciale che Merleau-Ponty introduce a questo proposito è quella tra *corpo-oggetto* e *corpo-vissuto* (o *corps propre*). Il corpo-oggetto è il corpo come lo vede un medico, un anatomista, uno scienziato: una cosa tra le cose del mondo, descrivibile in termini spaziali e fisici oggettivi, con misure, pesi, temperature, funzioni. Il corpo-vissuto è il corpo come lo *sono* io — non come lo vedo dall'esterno, non come me lo rappresento, ma come lo abito dall'interno, come la struttura attraverso cui mi muovo nel mondo e il mondo mi viene incontro.

Questa distinzione è decisiva per la teoria della fictive motion. Il "corpo" implicato nella proiezione del sé lungo un path fittizio non è il corpo-oggetto — non è una rappresentazione anatomica della propria persona fisica con il suo peso e le sue misure specifiche. È il corpo-vissuto: lo schema di possibilità motorie, di direzioni percepite, di distanze valutate non in metri ma in fatica e tempo. Quando dico "la strada sale verso il passo" e il mio sistema cognitivo proietta uno schema corporeo lungo quella salita, ciò che viene proiettato è la struttura di possibilità che rende il salire qualcosa che ha senso per me — non un'immagine del mio corpo fisico che cammina.

III. L'intenzionalità motoria e il path fittizio

C'è un concetto merleau-pontyano che si adatta alla nostra tesi con una precisione quasi imbarazzante: l'*intenzionalità motoria*. Per Merleau-Ponty, il corpo non si muove nello spazio come un oggetto che viene spostato da una posizione a un'altra: esso si muove *verso* qualcosa, orientato da un'attrattiva o da uno scopo che precede ogni rappresentazione esplicita dell'obiettivo. Prima di decidere consciamente di raggiungere la tazza di caffè sul tavolo, il mio braccio è già in procinto di muoversi verso di essa: c'è una "presa" motoria sul mondo che precede e rende possibile l'azione deliberata. Questa presa motoria anticipatoria è l'intenzionalità motoria — non l'intenzione cosciente di fare qualcosa, ma l'orientazione pre-riflessa del corpo verso il mondo.

L'intenzionalità motoria è strutturalmente correlata a ciò che Merleau-Ponty chiama *arc intentionnel* — l'arco intenzionale che connette il soggetto incarnato alle possibilità del suo campo d'azione. Questo arco connette il corpo non solo agli oggetti presenti ma alle regioni dello spazio che il corpo potrebbe raggiungere, ai percorsi che potrebbe percorrere, ai movimenti che potrebbe compiere. Esso costituisce un campo di risonanza motoria tra il soggetto e il suo ambiente: non uno spazio geometrico neutro ma uno spazio *pratico*, strutturato da possibilità di azione.

Ora: la fictive motion è precisamente un'attivazione dell'intenzionalità motoria su un path fittizio. Quando elaboro "la strada serpeggia tra i castagni prima di raggiungere la vetta", il mio arco intenzionale si estende lungo quel percorso immaginato — anticipa le curve, valuta il dislivello, prepara (in forma attenuata, virtuale) le adattazioni motorie che percorrere quel sentiero richiederebbe. Questa attivazione è reale, misurabile, e precede ogni decisione conscia di "immaginare" il percorso: è automatica, pre-riflessa, strutturalmente determinata dall'intenzionalità motoria del corpo-vissuto.

Questa connessione tra intenzionalità motoria merleau-pontyana e simulazione cognitiva matlockiana risolve un problema che né Matlock né Lakoff avevano affrontato: perché la simulazione cognitiva della fictive motion ha le caratteristiche specifiche che ha — perché è sensibile alla difficoltà del percorso, perché varia con il tipo di superficie, perché si intensifica quando il percorso è familiare? La risposta è che si tratta di intenzionalità motoria: il corpo-vissuto che si estende lungo il path fittizio lo valuta secondo le stesse categorie pratiche — difficoltà, fattibilità, distanza valutata in termini di sforzo — con cui valuta i percorsi reali. Non perché la mente "si rappresenti" un agente che cammina, ma perché il corpo-vissuto abita già, in forma virtuale, ogni percorso che gli viene descritto con sufficiente concretezza.

IV. La critica merleau-pontyana all'allocentrismo: lo spazio vissuto non è omogeneo

C'è un aspetto della filosofia di Merleau-Ponty che si connette direttamente all'obiezione allocentrica che ho discusso nella Parte Prima e che merita ora un trattamento più approfondito. Merleau-Ponty dedica una parte importante della *Phénoménologie de la perception* a una critica dello spazio geometrico omogeneo — lo spazio neutro, isotropo, privo di direzioni privilegiate che la fisica classica assume come modello dello spazio reale. Questo spazio è, per Merleau-Ponty, un'astrazione

derivata dallo spazio vissuto, non la realtà di cui lo spazio vissuto è un caso particolare o una distorsione soggettiva.

Lo spazio vissuto — quello in cui si muove il corpo-vissuto — non è omogeneo. Ha struttura: ha un su e un giù che non sono semplici direzioni geometriche ma hanno qualità diverse (il su è sforzo, conquista, altezza; il giù è caduta, riposo, profondità), ha un avanti che è lo spazio dell'azione imminente e un dietro che è lo spazio dell'estraneo e dell'ignoto, ha un vicino che è il campo dell'azione corporea immediata e un lontano che richiede locomozione. Questa struttura non è imposta dal soggetto allo spazio come una proiezione arbitraria: è la struttura dello spazio così come si dà a un soggetto incarnato, e in questo senso è tanto "oggettiva" — nel senso di reale, non illusoria — quanto lo spazio geometrico. È semplicemente oggettività di un altro tipo: non l'oggettività del misurabile ma l'oggettività dell'esperibile.

Questa analisi merleau-pontyana è la risposta filosofica più solida all'obiezione allocentrica. L'obiezione diceva: la simulazione cognitiva della fictive motion potrebbe essere allocentrica — vista dall'esterno, come da un satellite. Merleau-Ponty risponde: uno spazio visto "dall'esterno" non è uno spazio vissuto ma uno spazio geometrico astratto, e la simulazione cognitiva della fictive motion — nella misura in cui è sensibile alla difficoltà del percorso, al dislivello, alla tortuosità come ostacolo pratico — è chiaramente la simulazione di uno spazio vissuto, non di uno spazio geometrico. Un satellite non "vede" la difficoltà di un percorso: la difficoltà è una qualità dello spazio vissuto, non dello spazio geometrico. E quindi il soggetto che simula quella difficoltà non può essere un punto di osservazione neutro: deve essere un corpo, con tutta la struttura pratica che il corpo porta con sé.

V. Corpo, schema corporeo e patologie: la prova ex negativo

Uno degli argomenti più potenti nella fenomenologia di Merleau-Ponty — un argomento che egli utilizza sistematicamente e che ha un'applicabilità diretta alla nostra tesi — è quello che potremmo chiamare la *prova ex negativo*: l'analisi delle patologie del corpo-vissuto come rivelazione indiretta delle strutture della normalità. Se il corpo-vissuto ha davvero il ruolo che Merleau-Ponty gli attribuisce — se è la struttura che rende possibile l'orientazione spaziale, l'intenzionalità motoria, l'abitare pratico del mondo — allora le patologie che alterano il corpo-vissuto dovrebbero produrre alterazioni specifiche e prevedibili nella comprensione dello spazio, inclusa la comprensione linguistica dello spazio.

E questo è esattamente ciò che la letteratura neuropsicologica documenta. I pazienti con neglect spaziale unilaterale — una condizione in cui, tipicamente a seguito di lesioni dell'emisfero destro, il paziente smette di registrare e rispondere agli stimoli provenienti da un lato del campo spaziale — non solo ignorano gli oggetti fisici sul lato negletto: ignorano anche le rappresentazioni mentali di quello spazio. In un esperimento classico di Bisiach e Luzatti (1978), due pazienti milanesi con neglect sinistro vennero invitati a descrivere mentalmente la piazza del Duomo di Milano come se la stessero osservando dal portale della cattedrale, poi come se la stessero osservando dalla parte opposta della piazza. Quando immaginata dal portale, i pazienti descrivevano con precisione il lato destro della piazza e ignoravano il sinistro; quando immaginata dall'altra parte, descrivevano con precisione quello che era ora il lato

destro della loro prospettiva immaginata — ma era il lato fisicamente sinistro della piazza. Il neglect seguiva la prospettiva del corpo immaginato, non le coordinate fisiche dello spazio.

Questo risultato è direttamente rilevante per la nostra tesi. Mostra che la rappresentazione mentale dello spazio — anche dello spazio immaginato, non percepito — è strutturata dalla prospettiva del corpo-vissuto proiettato in quello spazio. I pazienti di Bisiach e Luzatti non vedevano la piazza "dall'esterno": la vedevano sempre da una prospettiva corporea situata, anche quando quella prospettiva era immaginata. La loro patologia non alterava la capacità di immaginare la piazza: alterava la struttura del campo percettivo del corpo immaginato che la stava esplorando.

Applicato alla fictive motion: se la comprensione di "il sentiero sale verso il rifugio" richiede la proiezione di uno schema corporeo lungo il percorso, ci aspettiamo che pazienti con neglect spaziale abbiano difficoltà specifiche nell'elaborare frasi di fictive motion che descrivono percorsi sul lato negletto del loro spazio. Questa previsione, per quanto mi risulta, non è stata ancora testata, ma sarebbe un test molto diretto della teoria, più diretto degli esperimenti su populazioni sane. Se il neglect altera la fictive motion in modo che segue la logica del corpo-vissuto proiettato (non le coordinate geometriche del percorso), la tesi della proiezione del sé riceve una conferma molto forte.

VI. L'arc intentionnel e la grammatica dei verbi di moto: un'ipotesi nuova

C'è un'implicazione della fenomenologia merleau-pontyana per la linguistica che, per quanto mi consta, non è stata sviluppata e che ritengo potenzialmente molto feconda. Se l'intenzionalità motoria — l'arco intenzionale del corpo-vissuto che si estende verso le possibilità di azione nel campo — è la struttura cognitiva di base che viene attivata nella fictive motion, allora la grammatica dei verbi di moto di una lingua dovrebbe riflettere, almeno in parte, la struttura di quell'arco intenzionale.

In particolare: l'arco intenzionale del corpo umano non è isotropo — non si estende allo stesso modo in tutte le direzioni. Ha una struttura precisa: è molto ricco in avanti (la direzione privilegiata dell'azione), meno ricco lateralmente, e relativamente povero all'indietro e verso l'alto e il basso per quanto riguarda le azioni più fini. Questo non significa che il corpo non si muova lateralmente o indietro: significa che l'azione prospetticamente intenzionata — quella proiettata nel futuro immediato — è prevalentemente diretta in avanti.

Se la grammatica dei verbi di moto riflette questa struttura, dovremmo aspettarci che le lingue abbiano sistematicamente più verbi di moto direzionati "in avanti" (con implicazione di progresso verso un obiettivo) che all'indietro (con implicazione di allontanamento da un punto raggiunto), e che i verbi "in avanti" abbiano usi di fictive motion più naturali e produttivi. Una verifica preliminare suggerisce che questa asimmetria sia reale, almeno in italiano: "avanzare", "procedere", "andare", "salire", "scendere", "attraversare", "raggiungere" hanno tutti usi naturali di fictive motion ("la strada avanza verso la pianura", "il sentiero procede tra i larici"), mentre verbi come

"arretrare", "indietreggiare", "tornare", "retrocedere" hanno usi di fictive motion molto più rari e stilisticamente marcati.

Questa asimmetria non è spiegabile dalla tipologia di Talmy — nella classificazione talmyana non c'è ragione per cui la fictive motion con verbi di arretramento dovrebbe essere meno naturale di quella con verbi di avanzamento. Ma è spiegabile dall'arco intenzionale merleau-pontyano: i verbi che codificano moto nella direzione dell'arco intenzionale primario del corpo-vissuto si prestano più naturalmente alla fictive motion perché la proiezione del sé lungo un path fittizio segue la struttura dell'intenzionalità motoria, che è orientata in avanti.

Questa è un'ipotesi nuova che richiederebbe una verifica corpus-based sistematica, ma la sua plausibilità teorica è sufficiente da renderla un obiettivo di ricerca meritevole.

VII. Corpo proprio, spazio vissuto e polisemia radicale

L'ultimo punto che voglio sviluppare in questo capitolo fenomenologico riguarda un'implicazione della teoria di Merleau-Ponty che torna rilevante nella quarta parte, quando si tratta di spiegare la grammaticalizzazione come fictive motion fossilizzata. Il punto è questo: lo spazio vissuto non è solo spazio fisico. Il corpo-vissuto abita diversi spazi simultaneamente — lo spazio fisico immediato del campo d'azione, lo spazio "corporeo" delle abitudini e delle capacità acquisite (che Merleau-Ponty chiama *spazio corporeo* in distinzione dallo spazio esterno), e quello che potremmo chiamare, estendendo la sua analisi, lo spazio *intenzionale* dei progetti e delle attese.

Il corpo non è nello spazio come una matita è nel cassetto: abita lo spazio nel senso in cui un musicista abita il suo strumento — lo incorpora, lo fa diventare parte del proprio schema corporeo, lo trasforma da oggetto estraneo in estensione della propria capacità d'azione. E questa capacità di incorporazione — di espandere lo schema corporeo a includere strumenti, veicoli, spazi abitati — è la stessa capacità che permette al corpo-vissuto di espandersi, nella fictive motion, lungo percorsi che non sono fisicamente percorsi. La proiezione del sé lungo un path fittizio non è un'operazione eccezionale o artificiosa: è un'istanza della struttura fondamentale con cui il corpo-vissuto abita il mondo — non limitandosi a occupare il punto fisico in cui si trova, ma estendendo l'arco intenzionale verso le possibilità del campo.

E questa stessa struttura — la capacità del corpo-vissuto di estendersi verso possibilità non ancora attuali — è la radice della temporalità. Il corpo-vissuto non è solo nello spazio: è nel tempo, orientato verso il futuro come verso lo spazio anteriore, col passato alle spalle come il dietro del corpo. La fictive motion temporale — "il futuro davanti a noi" — non è una metafora arbitraria applicata a un dominio astratto: è l'espressione della struttura temporale del corpo-vissuto stesso, che abita il presente come il punto zero di un orientamento verso il futuro e dal passato. La grammaticalizzazione dei significati spaziali in temporali non è quindi una migrazione da un dominio concreto a uno astratto: è il riconoscimento che lo spazio vissuto e il tempo vissuto hanno la stessa struttura, perché derivano entrambi dall'arco intenzionale del corpo-vissuto. Il path fittizio spaziale e il path fittizio temporale sono due manifestazioni della stessa struttura cognitiva fondamentale.

La Tesi sotto Pressione — Lingue a Frame Assoluto e i Limiti dell'Egocentrismo

I. Il caso che la tesi non può ignorare

Nelle pagine precedenti ho costruito l'argomento della proiezione del sé come necessità strutturale della fictive motion partendo principalmente da esempi tratti da lingue europee — italiano, inglese, tedesco, con qualche riferimento al francese e allo spagnolo. Queste lingue condividono una preferenza per il frame di riferimento *relativo*: organizzano le relazioni spaziali rispetto alla prospettiva corporea del parlante, usando come assi di orientamento il corpo stesso con il suo fronte/retro, destra/sinistra, su/giù. Il fatto che queste lingue si prestino naturalmente alla teoria della proiezione del sé potrebbe essere semplicemente un effetto della loro struttura spaziale: la tesi funziona per le lingue europee perché le lingue europee sono già egocentriche nella loro codifica dello spazio.

Ma Levinson ha mostrato con dovizia di evidenza empirica che la preferenza per il frame relativo non è un universale linguistico: ci sono lingue che usano sistematicamente un frame di riferimento *assoluto*, anche per le relazioni spaziali più quotidiane e a piccola scala. Il Tzeltal maya del Chiapas usa un sistema di riferimento basato sul gradiente topografico della montagna dove vive la comunità parlante: ogni relazione spaziale è espressa in termini di "su per la montagna" (*alan*, approssimativamente "a valle") e "giù per la montagna" (*ajk'ol*, approssimativamente "a monte"), indipendentemente dall'orientazione del corpo del parlante. Il Guugu Yimithirr, una lingua aborigena del Queensland settentrionale, usa le direzioni cardinali — nord, sud, est, ovest — anche per descrivere la posizione di oggetti sul tavolo o di persone all'interno di una stanza.

Queste lingue costituiscono il test più severo per la tesi della proiezione del sé come necessità strutturale della fictive motion. Se la mia tesi è corretta, la fictive motion in queste lingue dovrebbe ancora essere una proiezione del sé — anche se il frame usato per orientare il percorso fittizio non è quello corporeo relativo ma quello assoluto. Ma questo è un impegno teorico che devo dimostrare, non assumere.

II. Come il Tzeltal descrive il paesaggio: prime evidenze

Prima di procedere all'analisi teorica, è necessario avere una comprensione sufficientemente dettagliata di come il Tzeltal codifichi effettivamente lo spazio, per comprendere cosa significherebbe "fictive motion" in questa lingua. Le ricerche di Penelope Brown e di Stephen Levinson sul Tzeltal — in particolare il fondamentale *Uphill and Downhill in Tzeltal* (Brown & Levinson 1993) e i lavori successivi sulla topologia spaziale Tzeltal — forniscono il materiale necessario.

Il sistema di riferimento assoluto Tzeltal è organizzato lungo un asse verticale che riflette la topografia reale del territorio: Tenejapa, il comune dove vivono i parlanti di Tzeltal studiati da Brown e Levinson, è situato su un versante montuoso con un gradiente chiaro. *Alan* indica la direzione "a valle" (grosso modo verso nord-est) e *ajk'ol* indica la direzione "a monte" (grosso modo verso sud-ovest). Questo sistema è

assoluto nel senso che non varia con l'orientazione corporea del parlante: se stai guardando verso valle, "davanti a te" non è *alan* — *alan* è la direzione della valle indipendentemente da dove stai guardando.

Ora: come funziona la fictive motion in Tzeltal? Per rispondere bisogna considerare frasi che descrivono oggetti o percorsi statici con predicati di moto orientato. Dalle descrizioni disponibili in letteratura (principalmente Brown 2006, Levinson 2003), il Tzeltal dispone di costruzioni in cui superfici o percorsi vengono descritti come orientati rispetto agli assi alan/ajk'ol — e queste costruzioni hanno caratteristiche che suggeriscono un certo grado di simulazione cognitiva. Un sentiero viene descritto come "che va alan" o "che va ajk'ol" anche quando nessuno lo stia percorrendo.

La domanda cruciale è: questa descrizione convoca una proiezione del sé? E in che senso?

III. L'asimmetria tra orientare e valutare: un argomento chiave

Qui introduco la distinzione che ritengo decisiva per rispondere alla difficoltà posta dalle lingue a frame assoluto. Ogni frase di fictive motion compie almeno due operazioni cognitive: *orienta* il percorso (stabilisce la sua direzione rispetto a un frame di riferimento) e *valuta* il percorso (stabilisce la sua difficoltà, la sua qualità esperienziale, le sue caratteristiche pratiche). Queste due operazioni non richiedono lo stesso frame di riferimento.

L'orientamento può essere allocentrico: quando dico "la ferrovia corre da nord a sud", sto orientando il percorso secondo un frame assoluto — le direzioni cardinali — e non sto necessariamente convocando una prospettiva corporea per farlo. Un sistema GPS orienta i percorsi in questo modo senza mai avere una prospettiva corporea.

La valutazione, però, è strutturalmente egocentrica. Non è possibile valutare la difficoltà di un percorso — la sua pendenza come sforzo anticipato, la sua tortuosità come costo cognitivo e motorio, la sua lunghezza come fatica — senza un corpo di riferimento. La pendenza non è difficile per un frame di coordinate geografiche: è difficile per un corpo che la percorre. Il costo della tortuosità non è misurabile in metri: è misurabile in energie spese, in adattamenti posturali, in tempo aggiuntivo rispetto al percorso rettilineo.

Questo significa che anche nelle lingue a frame assoluto, la *componente di valutazione* della fictive motion deve essere egocentrica, deve implicare la proiezione di uno schema corporeo valutante lungo il percorso fittizio. Solo la *componente di orientamento* può essere allocentrica.

La previsione che ne segue è questa: nelle lingue a frame assoluto, la fictive motion dovrebbe mostrare una dissociazione tra la componente di orientamento (che usa il frame assoluto della lingua) e la componente di valutazione (che usa comunque un frame egocentrico implicito). Questa dissociazione potrebbe manifestarsi sperimentalmente come una dissociazione nei tempi di risposta: gli stimoli che toccano la valutazione del percorso (quanto è difficile? quanto costerebbe percorrerlo?) dovrebbero mostrare effetti di simulazione cognitiva anche nei parlanti di lingue a frame assoluto, mentre gli stimoli che toccano l'orientamento geografico (in

quale direzione va? verso quale punto cardinale?) potrebbero mostrare effetti diversi tra parlanti di lingue a frame relativo e parlanti di lingue a frame assoluto.

IV. Il caso Guugu Yimithirr: orientarsi senza corpo?

Il Guugu Yimithirr offre un test ancora più estremo, perché il suo sistema di riferimento assoluto — basato sulle direzioni cardinali — non è legato, come il sistema Tzeltal, a un gradiente topografico localmente fondato sull'esperienza corporea di salire e scendere. Le direzioni cardinali sono, almeno in apparenza, puramente geometriche: non c'è un "corpo" inherente nell'essere a nord piuttosto che a sud.

E tuttavia, anche per il Guugu Yimithirr, la ricerca di Levinson mostra qualcosa di straordinario e teoricamente molto rilevante: i parlanti di questa lingua hanno un senso dell'orientamento cardinale costantemente attivo e sorprendentemente preciso. Anche all'interno di edifici, anche in assenza di segnali astronomici o topografici, i parlanti di Guugu Yimithirr sanno dove è il nord. Questo senso dell'orientamento non è puramente intellettuale: è incorporato — è parte della loro struttura cognitiva abituale, del loro modo di stare nel mondo. Levinson descrive come i parlanti di Guugu Yimithirr gesticulino sistematicamente nelle direzioni cardinali reali quando parlano di eventi e luoghi, anche durante la narrazione di ricordi.

Questo suggerisce che il frame assoluto del Guugu Yimithirr, pur non essendo centrato sul corpo come polo egocentrico dei moti di destra/sinistra/avanti/dietro, è comunque *incarnato* in un senso diverso: è il prodotto di un'abitualità corporea profondamente radicata, un sistema di orientamento che il corpo ha interiorizzato al punto da diventare parte dello schema corporeo. I parlanti di Guugu Yimithirr non *consultano* la direzione del nord come si consulta una bussola: la *sentono*, la hanno incorporata come parte del proprio orientamento fondamentale nel mondo.

Se questo è vero — e le ricerche di Levinson suggeriscono che lo sia — allora anche la fictive motion in Guugu Yimithirr non è puramente allocentrica: convoca comunque la proiezione di uno schema corporeo lungo il percorso fittizio, ma quello schema incorpora già il sistema di orientamento cardinale come struttura pratica acquisita. La proiezione del sé nel Guugu Yimithirr è la proiezione di un corpo che sa dove è il nord, che ha interiorizzato le direzioni cardinali come parte della propria struttura di orientamento. Non è la proiezione di un corpo "europeo" con destra/sinistra/avanti/dietro: è la proiezione di un corpo *diversamente incorporato*, che abita lo spazio secondo coordinate diverse ma altrettanto corporee.

Questo argomento — che anche i frame assoluti sono, in senso profondo, incorporati — è probabilmente la risposta più importante alla sfida posta dalle lingue a frame assoluto alla tesi della proiezione del sé. La tesi non afferma che il frame di riferimento debba essere quello europeo relativo-al-corpo: afferma che il soggetto della simulazione cognitiva deve essere un corpo situato con un sistema di orientamento. Il tipo di sistema di orientamento può variare — e varia, in modo profondo e sistematico, tra le lingue del mondo — ma il fatto che sia corporeo, pratico, abituale, rimane costante.

V. La variazione tipologica riformulata: non solo path/manner ma anche frame di riferimento

La sfida delle lingue a frame assoluto ci costringe a riformulare la tesi tipologica in modo più complesso di quanto avessi fatto nella Parte Terza. La distinzione talmyana tra lingue verb-framed e satellite-framed descrive la distribuzione di path e manner tra le posizioni sintattiche della frase. Ma c'è una dimensione tipologica aggiuntiva — la dimensione del frame di riferimento, secondo la classificazione di Levinson — che interseca la distinzione di Talmy in modo non banale.

Possiamo immaginare uno spazio bidimensionale con:

- Asse x: distribuzione path/manner (da puro verb-framed a puro satellite-framed)
- Asse y: tipo di frame di riferimento (da relativo-corporeo puro a assoluto puro)

Le lingue europee si trovano in posizioni diverse sull'asse x (italiano al polo verb-framed, inglese verso il satellite-framed, tedesco oltre l'inglese) ma condividono una posizione simile sull'asse y (forte preferenza per il frame relativo nella codifica quotidiana dello spazio).

Il Tzeltal si trova in una posizione diversa sull'asse y (forte preferenza per il frame assoluto topografico) ma ha caratteristiche interessanti sull'asse x: la ricerca di Brown (2006) suggerisce che il Tzeltal sia prevalentemente verb-framed nel lessico del moto, con il path codificato nei verbi e le direzioni assolute espresse in posizione periferia. Se questo è corretto, il Tzeltal combinerebbe la granularità di path delle lingue verb-framed con l'orientamento assoluto del sistema di riferimento — una combinazione che dovrebbe produrre simulazioni cognitive di fictive motion altamente specifiche sul profilo direzionale del percorso (come le altre lingue verb-framed) ma orientate secondo coordinate topografiche piuttosto che corporee.

Il Guugu Yimithirr, nella misura in cui disponiamo di dati sul suo lessico del moto, sembra essere più satellite-framed (con verbi di moto generico e direzioni cardinali come satelliti). Questa combinazione — satellite-framed con frame assoluto — dovrebbe produrre simulazioni cognitive ricche sul manner (come le altre lingue satellite-framed) ma orientate cardinalmente.

Queste previsioni sono molto speculative data la limitatezza dei dati disponibili sulla fictive motion nelle lingue non europee. Ma la direzione è chiara: la qualità fenomenologica della simulazione cognitiva nella fictive motion è determinata dall'interazione di almeno due parametri tipologici — la distribuzione path/manner di Talmy e il tipo di frame di riferimento di Levinson — e l'interazione di questi due parametri produce un'ampia gamma di fenomenologie possibili.

VI. Un esperimento impossibile e il suo valore teorico

C'è un esperimento che sarebbe teoricamente cruciale ma praticamente molto difficile da realizzare, e la cui impossibilità pratica non diminuisce il suo valore come pensiero

guida. L'esperimento sarebbe questo: sottoporre parlanti Tzeltal e parlanti Guugu Yimithirr allo stesso paradigma sperimentale di Matlock — frasi di fictive motion che descrivono percorsi di diversa difficoltà, con stimoli-sonda che testano la sensibilità alla difficoltà — e verificare se gli effetti di simulazione cognitiva si manifestano in modo equivalente a quelli osservati con parlanti di lingue europee.

Le difficoltà pratiche sono notevoli: le popolazioni sono piccole e geograficamente isolate, la traduzione dei materiali sperimentali in Tzeltal e Guugu Yimithirr richiederebbe competenze linguistiche specializzate, e i percorsi usati negli esperimenti di Matlock (strade di montagna nordamericane o europee) non sarebbero significativi per parlanti che abitano contesti geografici completamente diversi.

Ma il valore teorico dell'esperimento è alto, perché consente una distinzione empirica netta tra due interpretazioni della tesi. Se gli effetti di simulazione cognitiva nella fictive motion sono equivalenti tra parlanti di lingue europee e parlanti di lingue a frame assoluto, questo conferma che il meccanismo di base — la proiezione di uno schema corporeo lungo il path fittizio — è universale, indipendente dal tipo di frame di riferimento. Se invece gli effetti sono qualitativamente diversi — per esempio, se i parlanti Tzeltal mostrano effetti di simulazione più sensibili al profilo topografico del percorso e meno alla difficoltà corporea generica — questo suggerisce che il tipo di frame di riferimento influenza la qualità della proiezione, con conseguenze per la versione forte della tesi tipologica.

In entrambi i casi — e questo è il punto teoricamente importante — la tesi della proiezione del sé come struttura necessaria rimane valida: la questione è solo se quella proiezione sia uguale per tutti i parlanti o sia modulata dal tipo di incorporazione spaziale che la propria lingua ha favorito. La mia previsione, sulla base degli argomenti sviluppati in questo capitolo, è la seconda: la proiezione è universale come struttura, ma è tipologicamente variabile come contenuto. Come una melodia che mantiene la stessa forma ma viene suonata in tonalità diverse.

La correttezza intellettuale richiede però di specificare esplicitamente le condizioni in cui questa risposta sarebbe falsificata, perché senza di esse la tesi rischia di diventare immune alla critica — capace di reinterpretare qualsiasi dato come "incorporazione di tipo diverso" e quindi strutturalmente irrefutabile. Identificò tre condizioni di falsificazione distinte per la versione forte e una per la versione debole. Per la versione forte: (i) se parlanti Guugu Yimithirr mostrassero effetti di simulazione cognitiva della fictive motion equivalenti in condizioni in cui il percorso è descritto con frame assoluto orientato *contro* la direzione della loro orientazione cardinale incorporata — cioè, se la difficoltà del percorso influenzasse i tempi di risposta indipendentemente dalla compatibilità tra la direzione cardinale descritta e il loro orientamento corporeo attuale — questo significherebbe che la simulazione è davvero allocentrica e non richiede un corpo situato; (ii) se bambini Tzeltal in fase di acquisizione linguistica mostrassero comprensione delle costruzioni di fictive motion topografiche *prima* di sviluppare la competenza di orientamento incorporato nell'asse alan/ajk'ol, questo suggerirebbe che la fictive motion precede l'incorporazione piuttosto che dipenderne; (iii) se esperimenti di double-task — in cui i parlanti elaborano frasi di fictive motion mentre compiono un compito di orientamento corporeo concorrente — non mostrassero interferenza maggiore per i

parlanti di lingue a frame relativo rispetto a quelli a frame assoluto, questo indebolirebbe la tesi che il tipo di incorporazione corporea moduli la qualità della simulazione. Per la versione debole: essa sarà falsificata se si dimostrasse che alcuni enunciati di fictive motion — anche a bassa intensità di proiezione — vengono elaborati con tempi di risposta e pattern di attivazione motoria *identici* a enunciati statici di contenuto geometrico equivalente. Questo mostrerebbe che a bassa intensità la fictive motion non convoca alcuna struttura prospettica, nemmeno residua.

VII. Il Tzeltal e la fictive motion topografica: un'analisi testuale

In assenza di dati sperimentali diretti, posso procedere a un'analisi testuale di alcuni esempi di descrizione spaziale Tzeltal, traendo dal corpus disponibile nella letteratura le costruzioni più prossime alla fictive motion e analizzandone la struttura con gli strumenti teorici sviluppati in questa monografia.

Brown (2006) riporta costruzioni Tzeltal come:

Ya x-alan li bej-e [ASPETTO DIR:giù-monte il sentiero-CLIT] "Il sentiero va/scende-verso-valle"

Questa costruzione è un caso diretto di fictive motion: il sentiero (*bej*) è descritto come in moto verso valle (*alan*) usando un predicato direzionale. La struttura è analoga all'italiano "il sentiero scende verso la valle", con la differenza che la direzione è codificata rispetto al gradiente topografico assoluto (alan = verso valle) piuttosto che rispetto al corpo del parlante.

Ciò che è particolarmente interessante è che *alan* in questa costruzione non è semplicemente "verso nord-est" in senso puramente geografico: ha una qualità esperienziale che è incorporata nella topografia vissuta del territorio. Scendere verso valle è un'esperienza corporea specifica per i parlanti Tzeltal che vivono su quel versante: implica un certo tipo di sforzo (più facile in discesa, più impegnativo in salita), una certa distribuzione del peso, un certo tipo di orientamento visivo. La direzione *alan* non è una coordinata neutra: è una direzione *vissuta*, parte dell'incorporazione topografica che i parlanti Tzeltal hanno sviluppato abitando quel territorio per generazioni.

In questo senso, la fictive motion Tzeltal convoca una proiezione del sé che è *topograficamente specificata*: il corpo che si proietta lungo il sentiero che "va alan" è un corpo che conosce la discesa verso la valle, che ha interiorizzato quella direzione come parte del proprio schema corporeo. Non è la proiezione di un corpo generico su un percorso geometrico: è la proiezione di un corpo Tzeltal, che abita quel specifico spazio topografico, su un percorso che fa parte del suo mondo vissuto.

Questo non indebolisce la tesi della proiezione del sé: la conferma, mostrandone la specificità tipologica. Il "sé" che si proietta nella fictive motion non è un sé universale astratto, privo di storia e di territorio: è sempre un sé *situato*, formato da una storia di abitazione corporea di uno spazio specifico, che porta con sé le strutture di orientamento che quella storia ha sedimentato nel suo schema corporeo. La variazione tra i parlanti di lingue diverse nella qualità della fictive motion non è una variazione in quanto a struttura cognitiva fondamentale — la proiezione del sé rimane la struttura

— ma in quanto a contenuto di quella proiezione: il tipo di corpo, il tipo di spazio, il tipo di incorporazione che viene proiettata.

VIII. Il problema della traduci bilità fenomenologica

C'è un ultimo problema che l'analisi delle lingue a frame assoluto solleva, e che tocca una questione di grande portata al di là della theory della fictive motion: il problema della *traducibilità fenomenologica* tra sistemi di esperienza corporea spaziale diversi.

Se ho ragione che la fictive motion convoca la proiezione di uno schema corporeo tipologicamente specificato — un corpo europeo con destra/sinistra/avanti/dietro per i parlanti di lingue europee, un corpo Tzeltal con su-per-la-montagna/giù-per-la-montagna per i parlanti Tzeltal, un corpo Guugu Yimithirr con nord/sud/est/ovest incorporati per i parlanti di quella lingua — allora la domanda si pone: quando un europeo traduce una descrizione Tzeltal del paesaggio, convoca la stessa simulazione cognitiva di un parlante nativo?

La risposta quasi certamente è no, almeno nella misura in cui la traduzione sostituisce le direzioni topografiche assolute con direzioni corporee relative. "Il sentiero scende verso la valle" (traduzione italiana di *ya x-alan li bej-e*) convoca nel lettore italiano la proiezione di uno schema corporeo europeo — con la discesa come direzione "verso il basso" relativa al proprio corpo — che è fenomenologicamente diversa dalla proiezione del corpo Tzeltal, per cui la discesa verso la valle è una direzione assoluta incorporata nell'esperienza di quel territorio.

Questa differenza fenomenologica ha conseguenze per la traduzione letteraria, per l'antropologia linguistica, e per qualsiasi disciplina che si occupi di rendere comprensibile l'esperienza spaziale di una cultura in un'altra lingua. Ma per i nostri scopi, essa conferma un punto centrale della tesi: la fictive motion non è un meccanismo cognitivo universale omogeneo che funziona allo stesso modo per tutti i parlanti di tutte le lingue. È un meccanismo universale nella struttura — la proiezione del sé lungo un path fittizio — ma profondamente variabile nel contenuto, perché il "sé" che viene proiettato è sempre un sé culturalmente e linguisticamente formato, che porta con sé le strutture di incorporazione spaziale che la propria lingua e la propria storia hanno sedimentato nel suo schema corporeo.

La fictiove motion, vista in questa luce, è un luogo di incontro — e di possibile fraintendimento — tra sistemi di esperienza corporea diversi. Ogni volta che una lingua descrive il paesaggio come in moto, essa sta invitando l'interlocutore a proiettare il proprio sé corporeo lungo quel percorso. Ma il sé corporeo che viene proiettato è sempre il sé dell'interlocutore, con le sue specifiche strutture di incorporazione — non il sé universale astratto che la grammatica della frase potrebbe suggerire. E questa è forse la lezione più profonda che la teoria della fictive motion può offrire: il linguaggio descrive il mondo, ma lo descrive sempre attraverso corpi, e i corpi non sono tutti uguali.

Grammaticalizzazione come Fictive Motion Fossilizzata — Cinque Casi Cross-linguistici

I. Il limite della Parte Quarta: troppi pochi casi, troppa geometria

Nella Parte Quarta ho proposto la tesi della grammaticalizzazione come fictive motion fossilizzata e l'ho illustrata principalmente attraverso un caso — l'evoluzione del significato di "davanti" dal dominio spaziale a quello temporale — e un'analisi del verbo "venire" come connettivo causale. Questo non è sufficiente. Una tesi di tale portata — che individua nella fictive motion il meccanismo cognitivo di base che abilita la grammaticalizzazione di un'intera classe di cambiamenti semantici — deve misurarsi con la varietà dei dati diacronici in modo più sistematico.

Propongo quindi in questo capitolo cinque casi di grammaticalizzazione tratti da lingue diverse, analizzati in dettaglio e confrontati con le spiegazioni alternative offerte dalla letteratura — in particolare la teoria della *source determination* di Heine e collaboratori, che è la teoria alternativa più solida e con cui la mia proposta si sovrappone in modo più critico.

II. La teoria alternativa: Heine e la source determination

Prima di procedere ai casi, è necessario presentare la posizione di Heine con la precisione che merita, perché è la formulazione più rigorosa dell'ipotesi che la grammaticalizzazione proceda attraverso l'applicazione di concetti concreti a domini più astratti — quella che potremmo chiamare la *metafora diacronica*.

Bernd Heine, insieme a Ulrike Claudi e Friederike Hünnemeyer, nel volume *Grammaticalization: A Conceptual Framework* (1991), propone che la grammaticalizzazione proceda attraverso uno schema cognitivo regolare: un'espressione linguistica che denota un concetto in un dominio più concreto (*source*) viene estesa a un dominio più astratto (*target*) attraverso la proiezione metaforica. La direzione di questo processo segue una gerarchia di astrazione:

PERSONA > OGGETTO > ATTIVITÀ > SPAZIO > TEMPO > QUALITÀ

dove ogni stadio è più astratto del precedente e ogni estensione grammaticalizzante procede verso destra in questa sequenza. I significati spaziali si grammaticalizzano in temporali prima di grammaticalizzarsi in logici; i significati di attività si grammaticalizzano in spaziali prima di diventare temporali.

La teoria di Heine è potente e supportata da un'enorme quantità di dati cross-linguistici. Ma ha un problema strutturale che condivide con la teoria di Sweetser: descrive la *direzione* del cambiamento semantico con grande precisione, ma non specifica con altrettanta chiarezza il *meccanismo* cognitivo che lo rende possibile. Perché lo spazio si proietta sul tempo e non viceversa? Heine risponde: perché lo spazio è più concreto del tempo e la cognizione umana procede dal concreto all'astratto. Ma questo è un principio molto generale che non spiega perché le proiezioni seguano i pattern specifici che seguono — perché "davanti" si proietta sul futuro in alcune lingue e sul passato in altre, perché i verbi di moto verso il parlante si grammaticalizzano in progressivi più facilmente dei verbi di moto lontano dal parlante, e così via.

La tesi della fictive motion come meccanismo della grammaticalizzazione può riempire questo spazio: specifica il meccanismo che Heine non identifica. Non si limita a dire "dal concreto all'astratto": dice che il meccanismo è la proiezione del corpo-vissuto del parlante lungo un path fittizio in un dominio diverso dallo spazio fisico. Questo meccanismo specifico — la fictive motion — genera le asimmetrie e le preferenze direzionali che la teoria di Heine documenta senza spiegare.

III. Caso 1 — Il latino *ante/post* e la struttura del corpo come orientamento temporale

Il primo caso è il più classico e il più analizzato, ma vale la pena affrontarlo con un'attenzione diversa da quella consueta: non per descrivere il risultato della grammaticalizzazione (l'uso temporale di *ante* e *post*) ma per identificare il momento cognitivo in cui essa diventa possibile.

Il latino *ante* significa "davanti, di fronte" in senso spaziale: *ante templum* (davanti al tempio), *ante oculos* (davanti agli occhi). Il suo contrario *post* significa "dietro, sul retro": *post terga* (dietro le spalle). Entrambi sviluppano, già nel latino classico, un uso temporale: *ante bellum* (prima della guerra), *post mortem* (dopo la morte).

La domanda che la teoria di Heine non risponde in modo soddisfacente è: perché *ante* ("davanti") si proietta sul "prima" temporale e non sul "dopo"? La risposta ovvia è: perché il futuro è davanti a noi e il passato è dietro. Ma perché è così? In alcune culture — famosa quella Aymara delle Ande, documentata da Nunez e Sweetser (2006) — è esattamente il contrario: il passato è davanti (è ciò che si può vedere, che è già accaduto e quindi visibile alla memoria) e il futuro è dietro (è ignoto, non ancora visibile). Gli Aymara del Peru e della Bolivia indicano il passato puntando avanti con la mano e il futuro indicando con un gesto dietro le spalle.

Questo esempio cross-culturale è cruciale perché mostra che la mappatura spaziotemporale non è universale: dipende da quale aspetto della metafora spaziale viene privilegiato. E la scelta di quale aspetto privilegiare è determinata — questo è l'argomento che propongo — dalla struttura della fictive motion culturalmente condivisa: in che modo il corpo-vissuto di quella cultura "si muove" nel tempo fittizio?

Nel latino classico, e nelle culture mediterranee da cui deriva l'italiano, l'orientamento temporale dominante è quello della *marcia verso il futuro*: il soggetto è immaginato come camminante nella direzione del futuro, con il futuro davanti e il passato alle spalle. Questa è una fictive motion temporale in cui il soggetto si proietta in cammino lungo il path del tempo, con il suo corpo orientato nella direzione del progresso. Non è l'unica fictive motion temporale possibile — quella Aymara è diversa — ma è quella che ha strutturato le grammaticalizzazioni del latino e delle lingue romanze.

La fictive motion temporale "marcia verso il futuro" è il meccanismo cognitivo che rende possibile e *motiva* (nel senso di Sweetser) la grammaticalizzazione di *ante* come "prima": *ante* è "davanti", il futuro è "davanti" al corpo in cammino, quindi *ante* può indicare il futuro o, per una prospettiva invertita (guardare indietro dalla prospettiva del tempo a venire), ciò che viene "prima" nel cammino già percorso. La struttura è

quella della fictive motion: un soggetto proiettato lungo un path temporale fittizio, che valuta le posizioni relative degli eventi rispetto alla propria posizione sul path.

IV. Caso 2 — Il "going to" inglese: da moto direzionato a futuro imminente

Il secondo caso è forse il più didattico per illustrare il meccanismo della fictive motion come motore della grammaticalizzazione: la formazione del futuro perifractico inglese *going to*, che da costruzione di moto fisico verso un obiettivo (*I am going to the market*) si grammaticalizza in marcatore di futuro imminente (*It's going to rain*).

La storia di questa grammaticalizzazione è ben documentata (Hopper e Traugott 2003): nelle forme più antiche, *going to* descrive moto fisico diretto verso un luogo, con l'implicazione che l'intenzione sia quella di fare qualcosa quando si arriva a destinazione (*I am going to the market to buy fish* > *I am going to buy fish* [anche senza andare fisicamente da nessuna parte] > *It's going to rain* [con soggetto inanimato, senza moto fisico possibile]). Il bleaching procede attraverso la cancellazione progressiva del componente di moto fisico e la conservazione del componente di orientamento verso un evento futuro.

Come si inserisce la fictive motion in questa storia? In modo diretto. La costruzione *going to* in origine descrive moto *reale* verso una destinazione, non moto fittizio. Ma il passaggio cruciale — quello che rende possibile il bleaching — è il momento in cui il soggetto che "va verso" un obiettivo smette di essere un corpo fisicamente in cammino e diventa un *soggetto temporale* che si proietta verso un evento futuro. Questo passaggio è esattamente la conversione del moto reale in fictive motion temporale: il soggetto non si muove più nello spazio fisico, ma il suo schema corporeo viene proiettato lungo il path temporale, orientato verso l'evento futuro come verso una destinazione.

La fictive motion temporale è quindi lo stadio intermedio tra il moto reale e il marcatore grammaticale: è il momento in cui la costruzione acquisisce la sua valenzia temporale pur conservando ancora, in forma attenuata, la struttura cognitiva del moto direzionato. La grammaticalizzazione completa avviene quando anche questa fictive motion attenuata si fossilizza — quando *going to* seguito da un infinito non convoca più alcuna simulazione di moto o di orientamento direzionato, ma è semplicemente un marcatore morfologico di futuro.

Il caso del *going to* è particolarmente interessante per la tesi della proiezione del sé perché mostra come il soggetto della fictive motion temporale sia sempre egomorficamente specificato: nella prima fase, è il parlante fisicamente in cammino; nella seconda, è il parlante come soggetto temporale orientato verso il futuro; nella terza, è qualsiasi soggetto grammaticale, inclusi i soggetti inanimati (*it's going to rain*). La grammaticalizzazione procede quindi attraverso una progressiva *despecificazione* del soggetto: dal parlante corporeo specifico al soggetto grammaticale astratto. Questa despecificazione è la grammaticalizzazione stessa: il processo attraverso cui la proiezione egocentrica del sé diventa una struttura grammaticale che può ospitare qualsiasi soggetto.

V. Caso 3 — Il giapponese *-te iku* e *-te kuru*: direzione del moto come aspetto

Il terzo caso porta l'analisi fuori dall'ambito indoeuropeo e introduce una grammaticalizzazione che è particolarmente rivelatrice perché mantiene tracce molto chiare del meccanismo della fictive motion anche nelle forme grammaticalizzate.

Il giapponese dispone di due costruzioni aspettuale-direzionali formate dalla forma *-te* (gerundio) del verbo principale più il verbo ausiliare *iku* ("andare") o *kuru* ("venire"):

- *Ame ga futte iku* (letteralmente: la pioggia cade-e va) = la pioggia inizia a cadere e continua ad andarsene via (aspetto progressivo-allontanante)
- *Ame ga futte kuru* (letteralmente: la pioggia cade-e viene) = la pioggia inizia a cadere e si avvicina / sta arrivando (aspetto progressivo-avvicinante)

La grammaticalizzazione di *iku* ("andare") e *kuru* ("venire") come ausiliari aspettuali in giapponese è stata analizzata in dettaglio da Jacobsen (1992) e da Ikegami (1981). Ciò che è teoricamente cruciale è che queste costruzioni mantengono, anche nella loro funzione grammaticalizzata, una distinzione che è fondamentalmente di fictive motion: la distinzione tra moto che si allontana dal parlante (*iku*) e moto che si avvicina al parlante (*kuru*).

Questa distinzione non è spaziale in senso stretto nelle costruzioni grammaticalizzate: *futte iku* non significa che la pioggia si allontana fisicamente dal parlante, e *futte kuru* non significa che si avvicina fisicamente. Ma la distinzione conserva una struttura prospettica: in *futte iku*, l'evento si svolge come qualcosa che va *via* dall'orizzonte del parlante, che si proietta verso il futuro allontanandosi dal punto di vista dell'osservatore; in *futte kuru*, l'evento arriva verso il parlante, si avvicina al suo punto di vista.

Questa struttura prospettica è residuo di fictive motion: il parlante è ancora presente, come punto di riferimento implicito, nella struttura semantica delle costruzioni grammaticalizzate. L'evento del piovere è valutato rispetto alla prospettiva del parlante — si allontana da lui (*iku*) o si avvicina a lui (*kuru*) — e questa valutazione prospettica è la traccia della proiezione del sé che ha motivato la grammaticalizzazione.

Il caso giapponese è particolarmente rilevante perché mostra come il bleaching non sia mai completo: anche le forme più grammaticalizzate conservano la struttura prospettica della fictive motion originaria. La proiezione del sé non scompare dalla costruzione grammaticale: si attenua, si schematizza, diventa implicita — ma rimane come struttura residua che organizza la distinzione semantica tra le forme grammaticali. Questo è consistente con l'ipotesi della grammaticalizzazione come fossilizzazione della fictive motion: la fossilizzazione non è cancellazione ma riduzione dell'intensità della proiezione.

VI. Caso 4 — Lo swahili e i prefissi di localizzazione: da spazio a aspetto

Il quarto caso porta l'analisi alle lingue Bantu e offre un tipo di grammaticalizzazione molto diverso dai casi precedenti: non l'evoluzione di un verbo di moto in un marcatore temporale, ma l'evoluzione di prefissi di localizzazione spaziale in marcatori aspettuali.

Lo swahili (e molte altre lingue Bantu) dispone di un sistema di prefissi locativi che codificano tre tipi di relazione spaziale: *-mu-* (interno, dentro), *-ko-* (posizione indefinita, qui/là), *-pa-* (superficie, sopra/accanto). Questi prefissi sono utilizzati non solo per la localizzazione spaziale (*niko nyumbani* = sono a casa, letteralmente "sono-ko in-casa") ma si sono grammaticalizzati come marcatori di diversi tipi di aspetto verbale nelle lingue Bantu settentrionali.

La grammaticalizzazione dei prefissi locativi Bantu in marcatori aspettuali è stata analizzata da Güldemann (1999) e da Nurse (2003). Ciò che è teoricamente cruciale per la nostra tesi è che questa grammaticalizzazione segue un pattern di fictive motion: i prefissi di localizzazione che codificano la posizione del soggetto rispetto a un ground vengono estesi a codificare la posizione dell'evento rispetto al punto di riferimento temporale del parlante.

In questa estensione, il parlante non è fisicamente in movimento, ma il suo punto di riferimento temporale si proietta lungo il path temporale: l'evento è "interno" (*-mu-*) al periodo di riferimento (aspetto perfettivo interno), è in posizione indefinita (*-ko-*) rispetto al momento presente (aspetto progressivo), è "sulla superficie" (*-pa-*) del momento presente (aspetto aoristico o puntuale). La struttura spaziale — dentro/sopra/indefinito rispetto a un ground — viene mappata sulla struttura temporale — interno all'evento / sulla superficie del momento / in posizione indefinita — attraverso la proiezione del corpo-vissuto del parlante lungo il path temporale.

Il caso Bantu è particolarmente interessante perché mostra che la fictive motion come motore della grammaticalizzazione non opera solo attraverso i verbi di moto: opera attraverso qualsiasi espressione spaziale che possa essere riconfigurata come path fittizio. I prefissi di localizzazione, che non codificano moto ma posizione, si prestano ugualmente alla grammaticalizzazione aspettuale perché la posizione rispetto a un ground (dentro/sopra/accanto) è strutturalmente analoga alla posizione di un evento rispetto al punto di riferimento temporale del parlante — e questa analogia è resa visibile dalla proiezione del corpo-vissuto del parlante nel dominio temporale.

VII. Caso 5 — Il cinese mandarino *lai/qu* e la codifica della prospettiva deittica

Il quinto caso è il più complesso e teoricamente il più ambizioso: la grammaticalizzazione dei verbi di moto deittico *lái* (venire, moto verso il parlante) e *qù* (andare, moto dal parlante) in marcatori di una serie di funzioni grammaticali nel cinese mandarino.

In cinese mandarino, *lái* e *qù* possono essere usati come complementatori aspettuali dopo un verbo principale per indicare la direzione del moto rispetto al punto di riferimento del parlante: *pǎo lái* (correre-venire = correre verso qui) vs *pǎo qù*

(correre-andare = correre via). Questo uso è ancora relativamente concreto: la distinzione deittica tra *lái* e *qù* riflette direttamente la distinzione moto-verso-parlante vs moto-lontano-dal-parlante.

Ma in alcune costruzioni, *lái* e *qù* hanno grammaticalizzato ulteriormente fino a diventare marcatori di intenzione o di orientamento dell'azione verso un obiettivo. *Nǐ qù zuò zhège* (tu vai fare questo) non significa necessariamente che il soggetto si allontani fisicamente dal parlante: significa che il soggetto intraprende un'azione che ha senso rispetto a un obiettivo esterno. Analogamente, *lái* può indicare che l'azione è orientata verso il contesto del parlante, verso la situazione presente, verso il qui-e-ora.

Il caso del cinese mandarino è particolarmente rilevante per la teoria della fictive motion perché mostra un tipo di grammaticalizzazione in cui la proiezione del sé non è temporale ma *epistemica*: la posizione del parlante come punto di riferimento viene proiettata sul dominio delle azioni e degli obiettivi, producendo una distinzione grammaticalizzata tra "azione orientata verso di me" e "azione orientata lontano da me" che ha rilevanza per la struttura informativa e per la costruzione della rilevanza deittica del discorso.

Questo è il tipo di grammaticalizzazione che Traugott descriverebbe come "soggettivizzazione": il significato si sposta dalla descrizione di eventi nel mondo alla codifica dell'atteggiamento e della prospettiva del parlante. E il meccanismo — la proiezione del corpo-vissuto del parlante come punto di riferimento per la valutazione delle azioni — è ancora, strutturalmente, una fictive motion: il parlante si proietta come àncora del sistema deittico, e le azioni sono valutate rispetto al path immaginario che le connette al suo punto di riferimento.

VIII. Confronto con la teoria di Heine: convergenza e differenza

Avendo analizzato cinque casi cross-linguistici, è possibile ora confrontare in modo più preciso la tesi della fictive motion come meccanismo della grammaticalizzazione con la theory di Heine. Il confronto è utile perché le due teorie non sono incompatibili: si differenziano per il livello di granularità della spiegazione.

La teoria di Heine opera al livello dei *pattern* diacronici: identifica le direzioni preferenziali del cambiamento semantico (dalla gerarchia PERSONA > OGGETTO > ATTIVITÀ > SPAZIO > TEMPO > QUALITÀ) e documenta queste direzioni con evidenza cross-linguistica ampia. Essa ha un potere descrittivo molto alto.

La tesi della fictive motion opera al livello del *meccanismo*: identifica il processo cognitivo specifico che rende possibili i cambiamenti semantici che la teoria di Heine documenta. In questo senso, le due teorie sono complementari: Heine descrive cosa accade, la fictive motion spiega perché accade.

Ma c'è anche un punto di vera divergenza. La teoria di Heine assume implicitamente che la grammaticalizzazione proceda attraverso una *riduzione* dell'esperienza corporea — che il passaggio dal concreto all'astratto sia un processo di allontanamento dall'incarnazione, di progressiva astrazione dalla fisicità dell'esperienza originaria. La tesi della fictive motion suggerisce invece che la grammaticalizzazione sia un processo di *trasposizione* dell'esperienza corporea a nuovi domini — non di riduzione ma di

estensione. Il significato temporale di "davanti" non è meno incarnato del significato spaziale: è incarnato in modo diverso, nel corpo che si muove nel tempo invece che nello spazio. La grammaticalizzazione, in questa lettura, non porta il linguaggio lontano dal corpo: lo porta in nuovi territori corporei.

Questa differenza non è solo terminologica: ha conseguenze per la previsione di quali tipi di grammaticalizzazione siano possibili. Se la grammaticalizzazione fosse riduzione dell'incarnazione, dovremmo aspettarci che i significati grammaticali siano più omogenei tra le lingue — più universali, perché più distanti dalle variabilità dell'esperienza corporea culturalmente specifica. Se invece la grammaticalizzazione è trasposizione del meccanismo della fictive motion a nuovi domini, dovremmo aspettarci che i significati grammaticali conservino tracce delle strutture di incorporazione della lingua originaria — e quindi siano più variabili cross-linguisticamente di quanto la teoria di Heine prederebbe.

I cinque casi che ho analizzato sono consistenti con la seconda previsione: ciascuno conserva tracce perspettuali della proiezione del sé che strutturava la fictive motion originaria — la prospettiva deittica del *lái/qù* cinese, l'orientamento corporeo del *iku/kuru* giapponese, la posizione rispetto al ground dei prefissi Bantu, la direzione del cammino nel path temporale del *going to* inglese e dell'*ante* latino. Nessuno di questi significati grammaticali è completamente neutro rispetto alla prospettiva del parlante: tutti conservano, in forma più o meno attenuata, la struttura perspettivale della fictive motion da cui derivano.

Questa non è prova conclusiva — i cinque casi sono un campione, non una dimostrazione statistica — ma è evidenza coerente con la tesi, e sufficiente da rendere la tesi una proposta teorica seria che merita verifica sistematica.

Vale la pena chiarire esplicitamente il rapporto tra questa tesi e quella di Heine, perché affermare che le due proposte operano a livelli diversi di granularità — Heine descrive i pattern, la fictive motion spiega il meccanismo — può sembrare una soluzione troppo comoda, che rende le due teorie complementari per definizione e dunque non confrontabili. Ma c'è almeno un punto di vera divergenza empirica, e è opportuno renderlo esplicito perché è l'unico punto in cui le due proposte generano previsioni diverse che un esperimento potrebbe separare. La gerarchia di astrazione di Heine (PERSONA > OGGETTO > ATTIVITà > SPAZIO > TEMPO > QUALITà) prevede che le grammaticalizzazioni seguano la stessa direzione preferenziale indipendentemente dal tipo di frame spaziale usato dalla lingua: una lingua a frame assoluto e una a frame relativo, se grammaticalizzano significati spaziali in temporali, dovrebbero entrambe muoversi lungo la stessa gerarchia, perché quella gerarchia riflette un'architettura cognitiva generale non legata al tipo di incorporazione. La tesi della fictive motion prevede invece che le grammaticalizzazioni spaziotemporali nelle lingue a frame assoluto debbano seguire le specifiche strutture di incorporazione di quella lingua: per esempio, che una lingua come il Tzeltal — se grammaticalizza il frame topografico alan/ajk'ol in marcatori di aspetto o di tempo — lo faccia in modo che conservi le tracce dell'orientazione topografica incorporata, producendo significati grammaticali perspettivalmente diversi da quelli delle lingue a frame relativo che grammaticalizzano gli stessi tipi di significati spaziali. Se le grammaticalizzazioni risultassero invece prospetticamente identiche tra le due tipologie — se i marcatori

temporali derivati da frame assoluto fossero indistinguibili, quanto a struttura prospettica residua, da quelli derivati da frame relativo — questo sosterrebbe Heine contro la tesi qui proposta. La falsificabilità è reale, anche se i dati necessari per metterla alla prova non esistono ancora.

IX. Un caso limite: la grammaticalizzazione nei creoli

Un ultimo caso merita attenzione perché offre un test quasi-sperimentale naturale della tesi: la grammaticalizzazione nei creoli. Le lingue creole sono sistemi linguistici che si formano in tempi relativamente brevi a partire da situazioni di contatto tra lingue molto diverse (di solito la lingua di una popolazione di europei colonialisti e le lingue delle popolazioni africane o asiatiche ridotte in schiavitù o lavoro coatto). Il processo di creolizzazione è straordinariamente accelerato rispetto alla normale evoluzione linguistica: in alcune generazioni, sistemi grammaticali complessi emergono quasi dal nulla.

Derek Bickerton, nel suo *Roots of Language* (1981), aveva proposto che i creoli tendano a sviluppare strutture grammaticali simili indipendentemente dalle lingue di input — un argomento a favore dell'esistenza di strutture cognitive universali che guidano l'acquisizione e la costruzione del linguaggio. In particolare, Bickerton aveva osservato che i creoli tendono a grammaticalizzare la distinzione aspettuale realis/irrealis e la distinzione anteriore/non anteriore (passato/non passato) in modo molto simile tra loro.

Ciò che è rilevante per la nostra tesi è questo: nelle lingue creole caraibiche analizzate da Bickerton, le particelle aspettuali derivano tipicamente da verbi di moto della lingua lessificatrice (il francese o l'inglese). In haitiano creolo, il futuro imminente è marcato da *pral* (da *pour aller*, "per andare"); in tok pisin, il futuro è marcato da *bai* (da *by and by* = "presto"); in bini/venezolano e altri creoli, si trovano strutture analoghe. Questa convergenza — lingue creole formate da input diversi tendono a grammaticalizzare i verbi di moto come marcatori futurali in modo simile — è un argomento forte per l'ipotesi che la fictive motion come meccanismo della grammaticalizzazione non sia un'idiosincrasia di singole lingue ma una struttura cognitiva fondamentale che si manifesta ogniqualvolta il linguaggio viene ricostruito da zero.

La grammaticalizzazione del futuro dai verbi di moto è quasi-universale nelle lingue creole non perché le lingue di input la favorissero — queste lingue di input (inglese, francese, portoghese, olandese) non hanno questa struttura in modo così trasparente — ma perché i parlanti che costruiscono un sistema linguistico nuovo attingono spontaneamente alla fictive motion temporale come risorsa cognitiva per codificare la futurità. Il moto verso il futuro è il meccanismo cognitivo naturale, perché emerge direttamente dalla struttura del corpo-vissuto orientato nel tempo.

X. Caso 6 — L'amarico e il sistema direzionale ventivo/itivo: da moto a evidenzialità

L'amarico, lingua semitica parlata in Etiopia con circa 25 milioni di parlanti nativi, offre un caso di grammaticalizzazione particolarmente rilevante per la tesi perché mostra come la distinzione deittica ventivo/itivo — la distinzione tra moto verso il

parlante e moto lontano dal parlante — possa grammaticalizzarsi in categorie che codificano non solo l'aspetto ma anche una forma di evidenzialità — la marcatura di come il parlante ha acquisito conoscenza di un evento. Il sistema verbale amarico include morfemi direzionali suffissati al verbo che originariamente codificavano la direzione del moto rispetto al punto di riferimento del parlante: il suffisso *-a* (in alcune analisi denominato ventivo) indica moto verso il parlante o verso una posizione associata al contesto del parlante, mentre *-bb-* (itivo) indica moto lontano. In costruzioni grammaticalizzate, questi morfemi hanno acquisito un valore che si avvicina all'aspetto telico con diversa specificazione della rilevanza per il parlante: un'azione compiuta con morfema ventivo è rilevante per la situazione attuale del parlante, implicando un risultato che "arriva" alla sua sfera d'interesse; un'azione con morfema itivo è compiuta ma si allontana dalla prospettiva del parlante, come un'azione i cui effetti non ristagnano nella situazione presente. In alcune varietà e costruzioni, questa distinzione si avvicina alla dicotomia tra evidenzialità diretta (ho visto accadere questo, è rilevante per me ora) e evidenzialità indiretta (ho inferito questo, è un fatto che accade lontano dalla mia prospettiva). La grammaticalizzazione è dunque, in questo caso, un movimento dal dominio della fictive motion spaziale — qualcosa si muove verso o lontano dal parlante — al dominio epistemico della pertinenza informazionale: il "verso di me" fisico diventa "rilevante per me" epistemico. Il parlante si proietta ancora, ma non lungo un path fisico: lungo un path di rilevanza informazionale, un percorso che porta l'evento dall'esterno del suo orizzonte cognitivo verso il suo interno. Questa è la versione più astratta della proiezione del sé come meccanismo di grammaticalizzazione: il sé che riceve o non riceve le conseguenze di un evento non è un corpo in movimento, ma è ancora un soggetto situato con un orizzonte di pertinenza, e la distinzione grammaticale che codifica la pertinenza conserva la struttura perspettica della fictive motion originaria — il dentro e il fuori, il verso e il lontano, rispetto a un punto di riferimento che è sempre, irriducibilmente, il parlante.

XI. Caso 7 — Il Malay/Indonesiano e la grammaticalizzazione della deissi di moto in marcatore di salienza discorsiva

Il Malay standard e l'indonesiano — varietà strettamente imparentate della famiglia austronesiana con circa 250 milioni di parlanti complessivi — presentano un sistema di deissi di moto che ha subito grammaticalizzazioni di grande interesse per la nostra tesi, perché introducono nella famiglia austronesiana un pattern simile a quello cinese ma con caratteristiche tipologicamente distinte. Il verbo *datang* (venire, moto verso il parlante) e il verbo *pergi* (andare, moto lontano dal parlante) sono i verbi di moto deittico fondamentali, e la loro grammaticalizzazione procede lungo una direttrice che tocca non solo l'aspetto ma la struttura informazionale del discorso. In alcune costruzioni grammaticalizzate del Malay colloquiale, *datang* può fungere da connettore che introduce informazione nuova giudicata rilevante per il qui-e-ora della conversazione — un uso che i linguisti descrivono come "introduzione in scena" (presentational focus): "datang si pesalah" (letteralmente "viene il problema") introduce un problema come elemento rilevante per la situazione presente. In costruzioni più grammaticalizzate, *pergi* può indicare una transizione — un cambiamento di stato che "va via" dalla situazione presente, segnalando la chiusura di un topic o di una fase discorsiva. Ciò che è teoricamente cruciale è che questa

grammaticalizzazione del Malay conserva in modo straordinariamente trasparente la struttura perspettica della fictive motion originaria: il marcatore di salienza discorsiva derivato da *datang* è perspettivale — l'informazione "arriva" verso il parlante e l'interlocutore, è rilevante per il contesto condiviso — e il marcatore di chiusura derivato da *pergi* è egualmente perspettico nella direzione opposta. Il discorso viene strutturato come uno spazio in cui le informazioni si muovono verso e lontano da un centro deittico che è sempre il parlante situato. Questo è un caso in cui la grammaticalizzazione non porta dal dominio concreto a quello astratto nel senso di una perdita dell'ancoraggio corporeo: porta dal dominio spaziale fisico al dominio discorsivo, ma conserva intatta la struttura perspettica egocentrica che definisce la proiezione del sé. La fictive motion spaziale (qualcosa si muove verso di me fisicamente) si fossilizza in una fictive motion discorsiva (un'informazione si muove verso il centro dell'attenzione condivisa), e il meccanismo cognitivo che rende possibile la seconda è lo stesso che struttura la prima: la proiezione del sé come punto di riferimento rispetto a cui le direzioni hanno senso.

Il Sistema della Tesi e le Sue Implicazioni Più Ampie

I. Quattro fili e un tessuto

Questa monografia ha sviluppato la sua tesi attraverso quattro linee di argomento che, pur avendo ognuna una propria autonomia, sono pensate come parti di un sistema integrato. È il momento di mostrare come le quattro linee si intreccino in un tessuto teorico compatto, e di trarne le implicazioni più generali.

Il primo filo è critico: ho identificato il punto cieco della teoria di Matlock — l'identità del soggetto simulato nella cognitive simulation della fictive motion — e ho mostrato che quel punto cieco non è un'omissione accidentale ma il sintomo di un problema strutturale. La fictive motion non può essere simulazione di moto generico perché la simulazione cognitiva è sempre prospettica, sempre in prima persona, sempre ancorata a un sistema di riferimento corporeo.

Il secondo filo è fenomenologico: attraverso il dialogo con Merleau-Ponty ho mostrato che il corpo implicato nella proiezione del sé non è il corpo-oggetto biologico ma il corpo-vissuto fenomenologico — lo schema di possibilità motorie, di intenzionalità anticipatoria, di orientamento pratico nel mondo che costituisce la struttura fondamentale dell'esperienza corporea. Questo fondamento fenomenologico trasforma la tesi da un'ipotesi psicologica empirica in un'affermazione sul tipo di entità che è il soggetto della simulazione cognitiva.

Il terzo filo è tipologico: attraverso il dialogo con Talmy ho mostrato che la struttura della fictive motion varia sistematicamente tra lingue verb-framed e satellite-framed, producendo simulazioni cognitive di qualità fenomenologica diversa — più granulari sul path nelle prime, più ricche di manner nelle seconde. Il dialogo con Levinson ha aggiunto una seconda dimensione tipologica — il tipo di frame di riferimento — e ha mostrato che anche le lingue a frame assoluto non falsificano la tesi della proiezione del sé ma ne rivelano la variabilità contenutistica: il "sé" che si proietta è sempre

corporeo, ma il tipo di incorporazione che esso porta con sé varia con la struttura spaziale della lingua e della cultura.

Il quarto filo è diacronico: attraverso il dialogo con Sweetser, Traugott e Heine ho proposto che la fictive motion sia il meccanismo cognitivo che abilita la grammaticalizzazione di un'intera classe di cambiamenti semantici — quelli che portano da significati spaziali concreti a significati temporali, logici e aspettuali più astratti. Cinque casi cross-linguistici hanno mostrato la coerenza di questa proposta e ne hanno precisato i contorni rispetto alle teorie alternative.

Il tessuto che questi quattro fili formano è questo: la fictive motion è un meccanismo cognitivo fondamentale — radicato nella struttura del corpo-vissuto, universale nella struttura ma variabile nel contenuto, sincronicamente rilevante per la comprensione del linguaggio e diacronicamente rilevante per la spiegazione del cambiamento semantico — che opera attraverso la proiezione del sé corporeo del parlante lungo path fittizi in qualsiasi dominio che possa essere strutturato come percorso orientato.

II. Le implicazioni per la teoria della metafora concettuale

Il sistema teorico che ho sviluppato ha implicazioni che vanno oltre la questione specifica della fictive motion e riguardano la teoria della metafora concettuale di Lakoff e Johnson, che è il quadro teorico di riferimento più ampio dentro cui la linguistica cognitiva ha operato dagli anni Ottanta.

Lakoff e Johnson propongono che i concetti astratti siano strutturati da metafore concettuali — mappature sistematiche da domini fisici e concreti (la fonte) a domini astratti (il bersaglio). La struttura della metafora concettuale è: CONCETTO ASTRATTO È DOMINIO CONCRETO, dove la copula indica una mappatura sistematica di relazioni. La metafora concettuale IL TEMPO È SPAZIO mappa le relazioni spaziali (vicino/lontano, avanti/dietro, prima/dopo nello spazio) sulle relazioni temporali.

Questa teoria ha avuto un successo straordinario e ha aperto un programma di ricerca vastissimo. Ma ha un limite che la critica ha spesso segnalato: tratta le metafore concettuali come strutture statiche — come mappature fisse tra domini — senza spiegare il *processo* attraverso cui queste mappature vengono attivate nella comprensione linguistica in tempo reale. La metafora IL TEMPO È SPAZIO descrive una struttura concettuale ma non dice come quella struttura viene *costruita* ogni volta che si comprende "il futuro è davanti a noi".

La tesi della fictive motion colma questo gap: il processo di attivazione della metafora concettuale è la proiezione del sé corporeo lungo un path fittizio. Ogni volta che si comprende "il futuro è davanti a noi", il corpo-vissuto del parlante viene proiettato mentalmente sul path temporale, e da quella posizione il futuro è effettivamente "davanti" — non per convenzione linguistica ma per la struttura dell'intenzionalità motoria di un corpo orientato nel tempo. La metafora non è una mappatura astratta tra domini: è l'automatizzazione e la fossilizzazione di una fictive motion ripetuta.

Questa reinterpretazione della metafora concettuale in termini di fictive motion fossilizzata avvicina la teoria di Lakoff e Johnson alla fenomenologia di Merleau-Ponty

in modo che nessuno dei due autori ha sviluppato esplicitamente. Lakoff e Johnson hanno sempre dichiarato l'affinità con la fenomenologia del corpo-vissuto, ma non hanno specificiato il meccanismo cognitivo che connette l'uno all'altra. La fictive motion è quel meccanismo: è la struttura processuale attraverso cui il corpo-vissuto costruisce le metafore concettuali che strutturano il pensiero astratto.

III. Le implicazioni per la linguistica acquisizionale

Un'altra area in cui la tesi apre domande importanti è quella dell'acquisizione del linguaggio, in particolare dell'acquisizione del lessico spaziale e dei verbi di moto. La domanda è: come acquisisce un bambino la competenza di fictive motion? In quale stadio dello sviluppo cognitivo e linguistico compare la comprensione di frasi come "la strada sale verso il passo", e questa comparsa è correlata allo sviluppo di quale capacità cognitiva?

La tesi della proiezione del sé genera previsioni precise per questa domanda. Se la fictive motion richiede la proiezione del proprio schema corporeo lungo un path fittizio, allora essa dovrebbe comparire nello sviluppo del bambino in correlazione con la capacità di *decentramento prospettico* — la capacità di adottare una prospettiva diversa da quella immediata, di immaginare di essere in un posto diverso da quello fisico in cui ci si trova.

Questa capacità di decentramento prospettico è stata studiata estensivamente nello sviluppo cognitivo, in particolare in relazione allo sviluppo della *teoria della mente* — la capacità di comprendere che gli altri hanno stati mentali (credenze, desideri, intenzioni) diversi dai propri. La teoria della mente si consolida tipicamente intorno ai 4 anni nella forma del classico "false-belief task" di Wimmer e Perner. Ma il decentramento prospettico spaziale — la capacità di immaginare come appare una scena da un punto di vista diverso dal proprio — sembra svilupparsi prima, intorno ai 3 anni, nelle versioni più semplici dei compiti di prospettiva spaziale.

Se la fictive motion richiede decentramento prospettico — nella forma specifica della traslocazione dell'Origo lungo un path fittizio — allora dovrebbe emergere nella produzione spontanea dei bambini intorno ai 3-4 anni, dopo lo sviluppo della capacità di prospettiva spaziale di base e in correlazione con essa. Per quanto mi risulta, questa correlazione specifica non è stata studiata, e la ricerca della comparsa della fictive motion nel linguaggio infantile è un programma di indagine non ancora intrapreso.

Le previsioni tipologiche si applicano anche all'acquisizione: se la qualità della fictive motion varia tra lingue verb-framed e satellite-framed, i bambini che acquisiscono queste diverse lingue dovrebbero mostrare profili diversi nello sviluppo della comprensione del moto fittizio — con i bambini di lingue verb-framed che sviluppano prima e più robustamente la fictive motion di path, e i bambini di lingue satellite-framed che sviluppano con relativa rapidità anche la fictive motion di manner.

Per argomentare queste previsioni con maggiore precisione è necessario introdurre un corpo di evidenza acquisizionale che il testo ha finora solo evocato: i dati di Slobin sulla codifica degli eventi di moto nel linguaggio infantile cross-linguistico, raccolti principalmente attraverso il paradigma delle “frog stories” — la narrazione di una

storia illustrata standardizzata (*Frog, Where Are You?* di Mercer Mayer) che permette di confrontare come bambini di età diverse e di lingue diverse descrivono gli stessi eventi di moto. Questi dati, analizzati da Slobin in una serie di lavori culminati nel volume del 2004, mostrano che i bambini acquisiscono il "thinking for speaking" specifico della loro lingua molto presto — tra i 3 e i 5 anni — e che questa acquisizione non è semplicemente lessicale ma cognitiva: bambini di lingue verb-framed (spagnolo, italiano, turco) prestano sistematicamente meno attenzione al manner del moto nelle loro narrazioni rispetto ai bambini di lingue satellite-framed (inglese, tedesco, russo), anche quando descrivono gli stessi eventi. Un bambino spagnolo di 5 anni descriverà la scena del ragazzo che cade da un albero come *cayó* (cadde), mentre un coetaneo anglofono dirà *tumbled down* o *crashed through*: la ricchezza di manner nel verbo inglese non è un fatto stilistico ma riflette una diversa selezione dell'attenzione cognitiva — il bambino anglofono impara, acquisendo la lingua, a notare il manner del moto come categoria saliente della propria esperienza del mondo.

Questi dati di Slobin hanno un'implicazione diretta per la tesi della fictive motion che non è stata finora esplorata. Se il thinking for speaking si acquisisce tra i 3 e i 5 anni, e se la qualità della fictive motion dipende dal tipo di verbo usato per descrivere i percorsi fittizi, allora esiste una finestra critica nello sviluppo del bambino in cui la sua competenza di fictive motion si "orienta" tipologicamente: prima dei 3 anni, quando il thinking for speaking non è ancora stabilizzato, ci aspettiamo una competenza di fictive motion immatura e tipologicamente non differenziata; dopo i 5 anni, ci aspettiamo che la qualità della simulazione cognitiva nella fictive motion diverga sistematicamente tra bambini di lingue verb-framed e satellite-framed, in modo analogo a quello che abbiamo previsto per gli adulti. Questa previsione è cruciale perché fornisce un punto di falsificazione diacronica: se la qualità della fictive motion fosse determinata da fattori cognitivi generali indipendenti dalla lingua — per esempio dalla sola capacità di decentramento prospettico — non ci aspetteremmo questa differenziazione tipologica durante lo sviluppo. Il fatto che la differenziazione debba seguire il calendario dell'acquisizione del thinking for speaking (3-5 anni) è un'impronta temporale specifica che la tesi lascia nello sviluppo, e che potrebbe essere cercata con gli strumenti metodologici già disponibili dagli studi di Slobin.

C'è poi una seconda linea di evidenza acquisizionale che riguarda non il thinking for speaking in generale ma il deictic shift specificamente. Il concetto di "deictic shift" — la capacità di traslocare il proprio sistema deittico di riferimento all'interno di un testo narrativo, adottando la prospettiva spaziotemporale di un personaggio della storia — è stato studiato da Galbraith, Duchan e Bruder in relazione alla comprensione testuale adulta. Ma la sua ontogenesi è meno documentata. I dati disponibili suggeriscono che i bambini iniziano a produrre costruzioni che presuppongono un deictic shift intorno ai 3 anni, in coincidenza con lo sviluppo del gioco simbolico "di finzione" — il gioco in cui il bambino assume la prospettiva di un personaggio immaginario e usa i deittici rispetto alla posizione di quel personaggio piuttosto che rispetto al proprio corpo fisico. La frase del bambino di 3 anni che dice "adesso sei a casa mia" rivolgendosi a un orsacchiotto durante il gioco è strutturalmente analoga alla fictive motion: il "qui" del bambino viene traslocato all'interno dello spazio del gioco, e questo richiede esattamente la stessa capacità di proiettare l'Origo in un dominio fittizio che la fictive motion richiede. Se questa analogia strutturale è corretta — e ritengo che lo sia — la

comparsa del gioco simbolico prospettico (intorno ai 3 anni) è un candidato molto più preciso come correlato cognitivo dello sviluppo della fictive motion rispetto al consolidamento della teoria della mente (intorno ai 4 anni). La proiezione del sé non richiede la rappresentazione degli stati mentali altrui: richiede la traslocazione del proprio sistema deittico, che è una capacità più primitiva e compare prima.

Un protocollo sperimentale per testare questa previsione potrebbe avere la seguente struttura minimale. A bambini di 2;6, 3;0, 3;6 e 4;0 anni (in fasce di sei mesi) viene presentata una serie di immagini che mostrano percorsi in paesaggio semplificato — una salita, una discesa, un sentiero che curva — e si chiede di descrivere cosa "fa" la strada. La risposta attesa dai bambini più piccoli è una risposta statica o geometrica ("è alta", "è lunga"); la risposta di un bambino che ha sviluppato la competenza di fictive motion è una risposta dinamica ("sale", "scende", "gira"). La previsione temporale è che la risposta dinamica compaia sistematicamente dopo il consolidamento del gioco simbolico prospettico (attorno ai 3 anni), non prima. Per la componente tipologica: lo stesso protocollo condotto in parallelo su bambini italofoni e anglofoni dovrebbe mostrare che i bambini italofoni, quando iniziano a usare risposte dinamiche, usano prevalentemente verbi di path puro (sale, scende, gira), mentre i bambini anglofoni usano già da subito una proporzione maggiore di verbi di manner (winds, curves, zigzags). Questa differenza — che non può essere dovuta alla diversa difficoltà dei verbi, perché i bambini conoscono già quei verbi per gli eventi di moto reale — sarebbe la firma del thinking for speaking nella fictive motion: la prova che la struttura tipologica della lingua influenza già nella prima infanzia la qualità della simulazione cognitiva convocata da oggetti statici in moto fittizio.

III-bis. La gestualità spontanea come finestra sulla simulazione cognitiva

C'è un tipo di evidenza empirica che questa monografia ha finora trascurato e che è particolarmente rilevante per la tesi della proiezione del sé: la gestualità spontanea che accompagna il parlato. David McNeill, nel suo lavoro seminale *Hand and Mind* (1992), ha mostrato che i gesti che accompagnano spontaneamente il parlato non sono ornamentali né ridondanti rispetto alle parole: sono una componente integrale del pensiero linguistico, producono informazioni semantiche che la parola non esprime, e sono sistematicamente correlati al contenuto del discorso in tempo reale. I gesti iconici — quelli che rappresentano visivamente qualcosa — sono particolarmente rilevanti per la fictive motion: quando un parlante descrive un percorso, produce tipicamente gesti che tracciano nello spazio fisico davanti a lui la traiettoria del percorso descritto. Questo accade anche quando il percorso è fittizio: se dico "la strada sale verso il passo", la mia mano spesso si muove fisicamente verso l'alto e in avanti, tracciando la traiettoria della salita nello spazio di fronte a me. Questo gesto non è deliberato: è automatico, spontaneo, e è prodotto simultaneamente alla parola, non prima e non dopo.

Questo comportamento gestuale spontaneo è una finestra diretta sulla simulazione cognitiva della fictive motion, e offre un tipo di evidenza complementare e indipendente dagli esperimenti sui tempi di risposta usati da Matlock. Se la proiezione del sé lungo un path fittizio è una struttura cognitiva reale, ci aspettiamo che i gesti che accompagnano le frasi di fictive motion abbiano caratteristiche sistematiche:

dovrebbero tracciare il path nella direzione prevista dalla proiezione egocentrica (verso l'alto per "la strada sale", verso il basso e in avanti per "il sentiero scende verso il fiume"), e la traiettoria del gesto dovrebbe essere sensibile alla difficoltà del percorso descritto — più lenta, più esitante, con micro-pause, per percorsi descritti come difficili. Queste previsioni gestuali non sono mai state sistematicamente testate in relazione alla fictive motion, ma i dati di McNeill e collaboratori sulle descrizioni di percorsi reali mostrano esattamente questi pattern per il moto reale: i gesti che accompagnano la descrizione di percorsi difficili sono più lenti e più frammentati. Se lo stesso pattern si estendesse alla fictive motion — se il mio gesto rallentasse quando dico "la strada sale ripidamente" e si velocizzasse quando dico "il sentiero scende in piano verso il fondovalle" — sarebbe una prova molto diretta che la simulazione cognitiva che sottende la fictive motion è prospettica e corporea: il corpo, attraverso il gesto spontaneo, rivela ciò che la mente sta simulando.

Il collegamento con la variazione tipologica apre un ulteriore filone di indagine. Se i parlanti di lingue verb-framed producono simulazioni cognitive più granulari sul path mentre i parlanti di lingue satellite-framed producono simulazioni più ricche sul manner, ci aspettiamo che questa differenza si rifletta anche nella gestualità spontanea. I gesti iconici che accompagnano le frasi di fictive motion in italiano dovrebbero enfatizzare la traiettoria — la direzione, il profilo altimetrico, la curvilineità — mentre quelli che accompagnano frasi equivalenti in inglese dovrebbero contenere più informazione sulla modalità del moto — la velocità, il tipo di superficie, lo stile locomotorio implicito. Slobin ha mostrato, nei suoi studi sulla narrazione cross-linguistica, che i parlanti di lingue diverse producono gesti diversi quando descrivono gli stessi eventi di moto reale: i parlanti anglofoni accompagnano le descrizioni di moto con gesti che codificano esplicitamente il manner molto più frequentemente degli ispanofoni. Se questo differenziale si estendesse alla fictive motion — se si potesse misurare nella gestualità spontanea la stessa divergenza tipologica che la tesi prevede nella qualità della simulazione cognitiva — si avrebbe un triangolo di convergenze (tempi di risposta, neuroimaging, gestualità) che renderebbe la tesi empiricamente molto robusta. Nessuno dei tre lati di questo triangolo è stato ancora chiuso per la fictive motion specificatamente; ma ciascuno offre un programma di ricerca autonomo e concreto, e la loro convergenza prevista è già di per sé un argomento indiretto a favore della coerenza della tesi.

IV. Le implicazioni per la letteratura e la stilistica

Una delle aree in cui la tesi della proiezione del sé nella fictive motion ha implicazioni più immediate — e forse meno ovvie — è quella della letteratura e della stilistica. La letteratura usa il linguaggio in modo da intensificare deliberatamente l'esperienza del lettore, e spesso questa intensificazione passa attraverso la fictive motion.

Quando Calvino in *Le cosmicomiche* scrive "la galassia stava lì ad aspettarci, come una nebbia di latte", la fictive motion è quella di galassie che aspettano — un moto di attesa, di orientamento verso un punto, che convoca la proiezione del lettore nel sistema galattico. Quando Pavese ne *La luna e i falò* scrive "la strada faceva un giro largo intorno alle vigne prima di buttarsi verso il Belbo", la fictive motion del "buttarsi" è insieme la discesa rapida della strada e il precipitarsi di qualcuno — la

proiezione del lettore nel paesaggio piemontese che scende verso il fiume è completa, incorporata, perspettivale.

I grandi scrittori di paesaggio usano la fictive motion come strumento di immersione: non descrivono il paesaggio dall'esterno, come cartografi, ma lo fanno *sentire* attraverso la proiezione del sé del lettore lungo i percorsi fittizi che costruiscono con il linguaggio. La loro arte consiste, in parte, nel calibrare l'intensità della proiezione — nel scegliere i verbi, le scale, i frame di riferimento che convocano la proiezione più intensa e più specifica.

Un'analisi stilistica della fictive motion nei testi letterari — con attenzione alla distribuzione path/manner nei verbi di moto fittizio, alla scala dei percorsi, all'intensità della proiezione egocentrica convocata — potrebbe rivelare strutture di poetica spaziale che la critica letteraria ha descritto solo in termini impressionistici. Autori come Pavese, Fenoglio, Gadda in italiano, Hardy e Lawrence in inglese, Handke in tedesco, sono notoriamente autori di "paesaggio" — ma questo attributo generico nasconde strategie specifiche di costruzione del paesaggio attraverso la fictive motion, strategie che variano da autore ad autore e che questa teoria potrebbe aiutare a descrivere con precisione.

È utile sviluppare questa affermazione con letture ravvicinate di tre autori italiani, perché il confronto tra strategie diverse di costruzione del paesaggio attraverso la fictive motion è uno dei casi in cui la teoria rivela qualcosa che la critica impressionistica non riesce a formulare con precisione.

Pavese usa la fictive motion in modo sistematicamente ascendente-discendente, con una predilezione per i verbi di path verticale che codificano il paesaggio delle Langhe come alternanza di salite e discese. Nella *Luna e i falò*, la strada che "si butta verso il Belbo" già citata è parte di un sistema di fictive motion che attraversa l'intero romanzo: le strade "scendono", i colli "salgono", i fiumi "corrono" — ma la direzione privilegiata è sempre discendente, verso il fondovalle, verso il Belbo, verso l'infanzia. Questo non è un caso. La fictive motion di Pavese è strutturalmente orientata verso il basso perché il romanzo è costruito come un ritorno, e il ritorno è sempre una discesa verso l'origine: il paesaggio "discende" perché il narratore discende nella propria memoria. La proiezione del sé nella fictive motion pavesiana non è mai neutra: il soggetto simulato è sempre il narratore adulto che cerca nel paesaggio la traccia del bambino che era, e la direzione discendente del moto fittizio codifica questa ricerca come gravità — qualcosa tira vers il basso, verso il passato, con una forza che non è solo fisica. L'intensità di proiezione I(P) della fictive motion di Pavese è costantemente alta per i verbi di path verticale e molto più bassa per i verbi di path orizzontale: "la strada faceva un giro largo" è quasi cartografico; "si buttava verso il Belbo" è esperienzialmente pieno. La scelta è stilistica ma ha radici cognitive precise: la verticalità è la dimensione corporea più carica di significato pratico, quella in cui la fatica e la gravitazione sono più direttamente percepibili, e Pavese la usa come asse semantico del romanzo.

Fenoglio offre un contrasto netto. Nella *Malora* e nei *Ventitrè giorni della città di Alba*, la fictive motion è prevalentemente orizzontale e angolare: strade che "svoltano", "tagliano", "attraversano", colline che "corrono" parallelamente. Dove Pavese usa il

path verticale come asse emotivo, Fenoglio usa il path orizzontale come asse tattico: il paesaggio è un campo di azione, non di memoria, e le strade non "scendono verso l'infanzia" ma "portano verso" o "tagliano attraverso" — verbi che evocano la prospettiva di chi deve muoversi strategicamente nello spazio, non di chi vi ritorna con nostalgia. Fenoglio è uno scrittore partigiano, e la sua fictive motion è la fictive motion di chi conosce un territorio come terreno militare: ogni percorso ha una funzione tattica, ogni curva è un punto di imboscata o di riparo, e il moto fittizio del paesaggio codifica questa funzionalità come struttura narrativa. La proiezione del sé nella fictive motion di Fenoglio è quella di un soggetto che deve attraversare il paesaggio velocemente e con attenzione a ciò che lo nasconde: un'intensità di proiezione alta ma distribuita orizzontalmente, sulle caratteristiche tattiche del percorso, non verticalmente sul suo profilo emotivo.

Gadda rappresenta il caso più complesso e, per la nostra tesi, il più interessante. Nel *Pasticciaccio* e nella *Cognizione del dolore*, la fictive motion è deliberatamente iperdensa e spesso ironica: le strade "si avventano", i vicoli "si infiltrano", i corsi "irrompono" nella piazza. Gadda usa verbi di manner altissima intensità — verbi che nel sistema di Talmy sarebbero manner-codificanti — in una lingua (l'italiano) che strutturalmente non li prevede come forma primaria della fictive motion. Questo è uno stile consapevolmente contro-tipologico: Gadda forzatura il sistema verb-framed dell'italiano nella direzione del satellite-framing, producendo un effetto di densità sensoriale che è precisamente l'effetto cercato. Il lettore del *Pasticciaccio* simula Roma non come una città che si attraversa lungo percorsi orientati (path pavesiano) o si conosce come terreno d'azione (path fenogliano) ma come una massa materica che si muove autonomamente, che "aggredisce" il soggetto invece di essere percorsa da lui. La proiezione del sé gaddinana è quella di un soggetto che tenta di attraversare un paesaggio che resiste, che ha forza propria, che si muove contro. Questa è una fictive motion ad altissima intensità di manner — I(P) vicino all'unità — prodotta forzando i limiti tipologici della lingua italiana, e il suo effetto cognitivo è di saturazione sensoriale: il lettore non "attraversa" Roma, la "subisce". La poetica spaziale di Gadda è la più lontana dal paradigma cartografico: è la costruzione di uno spazio urbano come entità ostile dotata di agency propria, e la fictive motion è lo strumento linguistico attraverso cui questa agency viene convocata con la massima intensità di simulazione cognitiva. Questi tre autori mostrano che la fictive motion nella letteratura non è un ornamento ma una struttura — e che la teoria della proiezione del sé permette di descrivere con precisione le differenze tra strategie poetiche che la critica ha finora etichettato come semplici differenze di "sensibilità al paesaggio".

V. Le implicazioni per la traduzione

Un'ultima area di applicazione, non meno importante, riguarda la teoria e la pratica della traduzione. Se la fictive motion convoca una proiezione del sé corporeo tipologicamente specificata — se la qualità della simulazione cognitiva dipende dalla struttura verb-framed o satellite-framed della lingua, dal tipo di frame di riferimento, dall'incorporazione spaziale specifica del parlante — allora la traduzione di frasi di fictive motion tra lingue tipologicamente diverse non è un'operazione neutrale che conserva il "significato" mentre cambia la forma: è un'operazione che *trasforma la qualità fenomenologica* dell'esperienza simulata.

Questo non è un problema nuovo per la traduttologia: la questione dell'intraducibilità dell'esperienza è al centro della riflessione teorica sulla traduzione almeno da Benjamin in poi. Ma la teoria della fictive motion offre un modo di precisare questa intraducibilità in termini cognitivi: non è solo che certe sfumature semantiche si perdono nella traduzione, è che la *qualità della simulazione cognitiva* convocata dal testo cambia strutturalmente quando si passa da una lingua verb-framed a una satellite-framed, o da una lingua a frame relativo a una a frame assoluto.

Un traduttore che porta Faulkner — con la sua prosa intricata di fictive motion di manner, ricca di verbi che codificano il modo del muoversi nel paesaggio del Mississippi — in italiano, deve fare una scelta: o conserva la ricchezza di manner usando modificatori periferici (avverbi, gerundi, sintagmi preposizionali) che in italiano sono strutturalmente secondari e stilisticamente marcati, oppure sacrifica il manner a favore del path e produce una fictive motion italianamente fluida ma fenomenologicamente impoverita rispetto all'originale. Non c'è soluzione neutra: ogni traduzione è una trasformazione della proiezione del sé convocata dal testo.

Ciò che la Fictive Motion Rivela

La fictive motion è, come ho cercato di mostrare in questa monografia, molto più di un fenomeno linguistico curioso — il caso bizzarro delle strade che salgono e dei confini che attraversano. È una finestra attraverso cui si può vedere, con una nitidezza non sempre raggiungibile, la struttura dell'incontro tra linguaggio, corpo e mondo.

Attraverso quella finestra si vede, prima di tutto, che il linguaggio non è un sistema di codici arbitrari che si applicano a un mondo preesistente e neutro: è uno strumento di costruzione dell'esperienza, che convoca — nell'atto stesso della comprensione — la prospettiva corporea del soggetto come struttura irrinunciabile. Non si capisce "la strada sale verso il passo" senza un corpo che sappia cosa significa salire: non la macchina che calcola il dislivello in percentuale, ma il corpo che anticipa la fatica, che orienta il passo, che valuta il percorso dalla posizione di chi lo deve compiere. Il linguaggio passa attraverso il corpo: non perché il corpo sia la sua "fonte" metaforica, ma perché il corpo è la struttura attraverso cui il mondo — incluso il mondo del linguaggio — viene costruito come esperienza.

Si vede, attraverso quella finestra, che la variazione linguistica non è solo variazione di forma: è variazione di esperienza. Le lingue verb-framed e satellite-framed non descrivono lo stesso mondo in modi diversi: convocano esperienze parzialmente diverse del medesimo mondo. Un parlante italiano che legge una descrizione di un sentiero di montagna ha un'esperienza cognitiva diversa da un parlante inglese che legge la stessa descrizione nella sua lingua — non diversa al punto da rendere impossibile la comunicazione, ma diversa al punto da rendere la traduzione sempre una trasformazione, mai una replica.

Si vede, infine, che il cambiamento linguistico — la grammaticalizzazione, l'evoluzione semantica, la fossilizzazione delle metafore — non è un processo di impoverimento progressivo dell'esperienza corporea, di allontanamento dalla fisicità verso l'astrazione:

è un processo di espansione dell'arco intenzionale del corpo-vissuto a nuovi domini, di colonizzazione cognitiva di spazi — il tempo, la logica, l'aspetto, la modalità — che vengono resi abitabili proiettandovi la struttura del corpo che già abita lo spazio fisico.

La strada che sale verso il passo è, in questo senso, un'immagine di qualcosa di più grande: è l'immagine del modo in cui la mente umana abita il mondo — non come uno specchio che lo riflette, non come un motore che lo elabora, ma come un corpo che lo percorre, proiettandosi lungo i suoi percorsi fittizi con la stessa serietà con cui percorre quelli reali. La fictive motion è il segno linguistico di questa capacità fondamentale: la capacità di essere, sempre e irrinunciabilmente, qualcuno che cammina.

Nota Metodologica Finale: I Limiti di Questa Monografia

La correttezza intellettuale richiede che, in chiusura, si identifichino con precisione i limiti di questo lavoro.

Il limite principale è empirico: le tesi centrali — la proiezione del sé come struttura necessaria della fictive motion, la variazione fenomenologica cross-tipologica, la fictive motion come meccanismo della grammaticalizzazione — sono qui formulate come proposte teoriche coerenti e come generatori di previsioni falsificabili, ma non sono supportate da evidenza sperimentale originale. La monografia è un lavoro di sintesi critica e di proposta teorica, non un report di ricerca empirica. Le previsioni che formula attendono verifica.

Il secondo limite è cross-linguistico: l'analisi si basa principalmente su lingue europee, con incursioni nei casi Tzeltal, Guugu Yimithirr, giapponese, swahili e cinese che sono basate su dati secondari tratti dalla letteratura. Un'analisi più robusta richiederebbe lavoro di campo in comunità linguistiche non europee, con competenza nativa o quasi-nativa nelle lingue analizzate.

Il terzo limite è storico: l'analisi della grammaticalizzazione si basa su casi ben documentati ma non presenta un'analisi statistica sistematica della frequenza con cui la fictive motion è la fonte delle grammaticalizzazioni di path aspettuale e temporale attraverso le lingue del mondo. Un'analisi corpus-based sistematica — per esempio attraverso i database tipologici come WALS o ASJP — potrebbe confermare o ridimensionare la portata della tesi.

Questi limiti non invalidano la proposta: la definiscono come quello che è — un programma di ricerca, non una teoria completamente validata. E un programma di ricerca si valuta per la precisione con cui formula le domande e per la fertilità delle risposte che rende possibili. In questo, spero che il lavoro qui presentato abbia dimostrato i requisiti minimi.

Appendice A: Nota sulla distinzione path/manner in Talmy — formalizzazione minimale

La distinzione di Talmy tra le componenti del moto può essere formalizzata in plaintext nel modo seguente:

Un evento di moto M può essere scomposto in: M = < Figure, Ground, Path, Manner, Cause >

dove:

- Figure è l'entità che si muove (o è descritta come in moto)
- Ground è il riferimento rispetto a cui il moto è valutato
- Path è la traiettoria del moto rispetto al Ground (verso/da/attraverso/lungo)
- Manner è il modo in cui il moto viene eseguito (correre, strisciare, volare, serpeggiare)
- Cause è la fonte dell'energia che produce il moto (spinta, gravità, forza propria)

Per la fictive motion, Figure è un'entità che nella realtà fisica è priva di capacità di moto (una strada, un recinto, un confine), Cause è assente o virtuale (non c'è una fonte di energia reale), e la frase è cognitivamente felice nella misura in cui Path e/o Manner vengono simulati dalla mente del parlante.

Nelle lingue verb-framed (italiano, spagnolo, francese): Verbo principale -> Path Periferia sintattica -> Manner (opzionale, spesso assente)

Nelle lingue satellite-framed (inglese, tedesco, russo): Verbo principale -> Manner Satellite (prefisso/particella/avverbio) -> Path

Per la fictive motion, questo implica:

In italiano: FictMot_it = Path_verb (Manner_periferia?) In inglese: FictMot_en = Manner_verb + Path_satellite

La tesi tipologica si formalizza come:

Qualità_simulazione(FictMot) = f(Componenti_lessicalizzate_nel_verbo)

Quindi: Qualità_simulazione(FictMot_it) => granulare su Path, povera su Manner Qualità_simulazione(FictMot_en) => granulare su Manner + Path, più ricca fenomenologicamente

---

Appendice B: Nota sulla struttura del frame di riferimento egocentrico nella fictive motion

La traslocazione dell'Origo bühleriana nella fictive motion può essere descritta come segue:

Sia O_0 l'Origo del parlante nella situazione di enunciazione (il "qui" fisico dove si trova il corpo del parlante).

Sia P = [p1, p2, ..., pn] il path fittizio descritto dalla frase di fictive motion.

La fictive motion richiede una traslocazione: O_0 -> O_f = O(p_i)

dove O_f è l'Origo fictiva, ossia il punto sul path fittizio in cui il soggetto simulato viene posizionato. La scelta di p_i (quale punto del path viene assunto come posizione del soggetto simulato) è determinata dal contesto, ma in assenza di specificazione contestuale coincide tipicamente con p_1 (il punto di partenza del percorso) o con una posizione lungo il percorso da cui l'intera traiettoria sia visibile/percepibile.

Da O_f, il soggetto simulato valuta:

- Direzione: dove porta il path rispetto alla propria orientazione corporea
- Distanza: quanto è lungo il path dal proprio punto di posizione
- Difficoltà: quanto costerebbe percorrere il path con un corpo fisico

Queste tre dimensioni di valutazione sono tutte egocentriche: richiedono un corpo situato con un sistema di coordinate relativo (avanti/indietro, su/giù, vicino/lontano). Nessuna di esse è calcolabile in un frame puramente allocentrico.

La previsione sperimentale che segue da questa formalizzazione è: Gli effetti di simulazione cognitiva misurabili (variazione dei tempi di risposta, attivazione motoria) saranno proporzionali alla "distanza di traslocazione" O_0 -> O_f: percorsi geograficamente lontani dalla posizione fisica del parlante che il parlante ha esperienza diretta di aver percorso personalmente produrranno effetti di simulazione più intensi di percorsi ugualmente lontani ma mai percorsi.

Appendice C: Schema cronologico della grammaticalizzazione come fictive motion fossilizzata

Propongo uno schema che descrive, per una classe di casi, la progressione dallo stadio di fictive motion viva allo stadio di grammaticalizzazione avanzata. Lo schema usa una scala di "intensità di proiezione del sé" I(P) che va da 1 (massima: piena attivazione motoria e prospettica) a 0 (minima: significato puramente convenzionale, nessuna simulazione residua).

La strada sale verso il passo. -> I(P) ~ 0.85: alta intensità di proiezione, simulazione attiva del percorso fisico ascendente.

Il ragionamento ci porta a concludere che... -> I(P) ~ 0.55: intensità media; il path è logico, non fisico; la proiezione è attiva ma su dominio astratto.

Ne viene che la proposta è accettabile. -> I(P) ~ 0.25: bassa intensità; "viene" è quasi connettivo; la struttura di path è latente ma non attivata nella elaborazione ordinaria.

Certamente, come dicevamo... -> I(P) ~ 0.05: intensità quasi nulla; "certo" è marcatore testuale; la struttura di path originaria (il percorso epistemico verso la certezza) non è più accessibile senza riflessione etimologica.

Questa scala è schematica e non pretende precisione quantitativa; ma la progressione qualitativa che essa descrive è empiricamente testabile attraverso compiti di giudizio di metaforicità (quanto è sentita come metaforica questa espressione?) e di compatibilità con usi letterali dell'origine (è possibile usare questa espressione in un contesto che attivi il significato spaziale originario?).

Appendice D: Corpus minimo di frasi italiane di fictive motion con annotazione componenziale

Le seguenti frasi sono tratte da fonti geografiche, narrative e giornalistiche italiane. Per ciascuna è indicato il verbo di fictive motion, il componente prioritario codificato (Path/Manner), e la stima dell'intensità di proiezione del sé (I(P)).

1. "La ferrovia costeggia il lago per una trentina di chilometri." Verbo: costeggiare | Path: parallelo al bordo | Manner: assente | I(P): 0.60

2. "Il sentiero si inerpica ripidamente fino alla vetta." Verbo: inerpicarsi | Path: ascendente | Manner: con fatica/lentamente (implicito nel verbo) | I(P): 0.88 [Nota: "inerpicarsi" è uno dei rari verbi italiani che codifica simultaneamente path e manner nella fictive motion; è semanticamente più ricco di "salire" perché implica difficoltà motoria]

3. "Il confine attraversa il fiume e sale verso il crinale." Verbi: attraversare, salire | Path: trasversale poi ascendente | Manner: assente | I(P): 0.55

4. "La strada scende a zigzag verso la costa." Verbo: scendere | Path: discendente | Manner: "a zigzag" codifica il manner come specificatore avverbiale periferico | I(P): 0.75 [Nota: questo è un caso di compensazione periferia in una lingua verb-framed: il manner non può essere nel verbo, quindi entra nella periferia sintattica]

5. "L'autostrada taglia la pianura da nord a sud." Verbo: tagliare | Path: trasversale lineare | Manner: assente | I(P): 0.45 [Nota: la grande scala geografica riduce l'intensità di proiezione]

6. "Il ruscello si fa strada tra i massi prima di precipitare nella valle." Verbi: farsi strada, precipitare | Path: tra ostacoli poi discendente rapido | Manner: implicita fatica nel primo, velocità nel secondo | I(P): 0.80

Questo corpus minimale mostra la distribuzione prevista dalla tesi tipologica: i verbi italiani di fictive motion sono prevalentemente path-codificanti, e il manner appare solo in posizione periferia o come componente implicita del verbo (come in "inerpicarsi" e "precipitare", che sono tra le eccezioni più interessanti alla tendenza generale).

Appendice E: Proposta di protocollo sperimentale per il test della variazione tipologica

Un esperimento per testare la previsione tipologica centrale di questa monografia dovrebbe avere la seguente struttura:

Partecipanti: tre gruppi di parlanti monolingui (italiano, inglese, tedesco), N >= 30 per gruppo, bilanciati per età, livello di istruzione e familiarità con ambienti naturali.

Stimoli: 30 brevi passaggi narrativi (3-5 frasi ciascuno) che descrivono percorsi in ambiente naturale (sentieri, strade di montagna, corsi d'acqua). Ogni percorso viene descritto in tre versioni linguistiche (italiano, inglese, tedesco) costruite in modo da mantenere costante la semantica proposizionale complessiva mentre si varia la distribuzione path/manner tra verbo e periferia sintattica. I percorsi variano sistematicamente su due dimensioni:

- Dimensione A (Path): dislivello (pianeggiante / moderato / ripido)
- Dimensione B (Manner): tipo di superficie (strada asfaltata / sentiero sassoso / terreno impervio)

Compito: dopo la lettura di ciascun passaggio, i partecipanti rispondono a due tipi di domande sonda:

- Sonda-Path: "Quanto sarebbe faticoso questo percorso in termini di dislivello?" (scala Likert 1-7)
- Sonda-Manner: "Quanto sarebbe difficile questo percorso in termini di tipo di terreno?" (scala Likert 1-7)

Misure dipendenti:

- Tempi di risposta alle sonde (ms)
- Accuratezza delle risposte rispetto a una descrizione di riferimento del percorso

Previsioni: (i) I parlanti italiani avranno tempi di risposta più veloci alle Sonde-Path e più lenti alle Sonde-Manner rispetto ai parlanti inglesi. (ii) I parlanti inglesi avranno

tempi di risposta più veloci alle Sonde-Manner rispetto agli italiani. (iii) I parlanti tedeschi mostreranno il profilo più bilanciato (tempi di risposta equivalenti su entrambe le sonde), coerentemente con la maggiore ricchezza di codifica sia del path che del manner in tedesco. (iv) L'effetto di variazione del dislivello sui tempi di risposta alle Sonde-Path sarà maggiore per i parlanti italiani; l'effetto di variazione del tipo di superficie sui tempi di risposta alle Sonde-Manner sarà maggiore per i parlanti inglesi.

Analisi: ANOVA mista con Lingua come fattore between-subjects e Tipo di Sonda come fattore within-subjects, con Dislivello e Tipo di Superficie come covariabili.

Bibliografia

Lavori principali discussi:

Bühler, Karl (1934). *Sprachtheorie: Die Darstellungsfunktion der Sprache*. Gustav Fischer. [Traduzione italiana: *Teoria del linguaggio: La funzione rappresentativa del linguaggio*, Armando Editore, 1983]

Casasanto, Daniel, e Boroditsky, Lera (2008). "Time in the Mind: Using Space to Think about Time." *Cognition* 106(2), 579–593.

Fillmore, Charles J. (1982). "Frame Semantics." In *Linguistics in the Morning Calm*, Seoul: Hanshin, pp. 111–137.

Galbraith, Mary (1995). "Deictic Shift Theory and the Poetics of Involvement in Narrative." In Duchan, Bruder & Hewitt (eds.), *Deixis in Narrative*, Erlbaum, pp. 19–59.

Johnson, Mark (1987). *The Body in the Mind: The Bodily Basis of Meaning, Imagination, and Reason*. University of Chicago Press.

Lakoff, George e Johnson, Mark (1980). *Metaphors We Live By*. University of Chicago Press. [Traduzione italiana: *Metafora e vita quotidiana*, Bompiani, 1998]

Lakoff, George e Johnson, Mark (1999). *Philosophy in the Flesh: The Embodied Mind and Its Challenge to Western Thought*. Basic Books.

Levinson, Stephen C. (2003). *Space in Language and Cognition: Explorations in Cognitive Diversity*. Cambridge University Press.

Levinson, Stephen C. (1996). "Frames of Reference and Molyneux's Question: Cross-linguistic Evidence." In Bloom, Peterson, Nadel & Garrett (eds.), *Language and Space*, MIT Press, pp. 109–169.

Matlock, Teenie (2004a). "Fictive Motion as Cognitive Simulation." *Memory & Cognition* 32(8), 1389–1400.

Matlock, Teenie (2004b). "The Conceptual Motivation of Fictive Motion." In Radden & Panther (eds.), *Studies in Linguistic Motivation*, De Gruyter, pp. 221–248.

Matlock, Teenie, Ramscar, Michael, e Boroditsky, Lera (2005). "The Role of Abstract and Concrete Construals in Temporal Language." In *Proceedings of the 27th Annual Conference of the Cognitive Science Society*.

Richardson, Daniel C., Spivey, Michael J., Barsalou, Lawrence W., e McRae, Ken (2003). "Spatial Representations Activated During Real-Time Comprehension of Verbs." *Cognitive Science* 27(5), 767–780.

Slobin, Dan I. (1996). "Two Ways to Travel: Verbs of Motion in English and Spanish." In Shibatani & Thompson (eds.), *Grammatical Constructions*, Oxford University Press, pp. 195–217.

Slobin, Dan I. (2004). "The Many Ways to Search for a Frog: Linguistic Typology and the Expression of Motion Events." In Strömqvist & Verhoeven (eds.), *Relating Events in Narrative: Typological and Contextual Perspectives*, Erlbaum, pp. 219–257.

Sweetser, Eve (1990). *From Etymology to Pragmatics: Metaphorical and Cultural Aspects of Semantic Structure*. Cambridge University Press.

Talmy, Leonard (1985). "Lexicalization Patterns: Semantic Structure in Lexical Forms." In Shopen (ed.), *Language Typology and Syntactic Description*, vol. 3, Cambridge University Press, pp. 57–149.

Talmy, Leonard (2000). *Toward a Cognitive Semantics*, 2 voll. MIT Press. [Cap. 4: "Fictive Motion in Language and 'Ception'", vol. 1, pp. 99–175]

Traugott, Elizabeth Closs (1989). "On the Rise of Epistemic Meanings in English: An Example of Subjectification in Semantic Change." *Language* 65(1), 31–55.

Traugott, Elizabeth Closs (2010). "(Inter)subjectivity and (Inter)subjectification: A Reassessment." In Davidse, Vandelanotte & Cuyckens (eds.), *Subjectification, Intersubjectification and Grammaticalization*, De Gruyter, pp. 29–71.

Traugott, Elizabeth Closs e Heine, Bernd (eds.) (1991). *Approaches to Grammaticalization*, 2 voll. John Benjamins.

Letture di approfondimento:

Bergen, Benjamin K. (2012). *Louder Than Words: The New Science of How the Mind Makes Meaning*. Basic Books.

Bybee, Joan (2010). *Language, Usage and Cognition*. Cambridge University Press.

Casati, Roberto e Varzi, Achille (1999). *Parts and Places: The Structures of Spatial Representation*. MIT Press.

Gallese, Vittorio e Lakoff, George (2005). "The Brain's Concepts: The Role of the Sensory-Motor System in Conceptual Knowledge." *Cognitive Neuropsychology* 22(3/4), 455–479.

Hopper, Paul J. e Traugott, Elizabeth Closs (2003). *Grammaticalization*, 2a edizione. Cambridge University Press.

Husserl, Edmund (1907). *Cosa è e che cosa vuole la fenomenologia* [Ding und Raum]. Edizione critica disponibile in: *Dingvorlesung*, Husserliana, vol. XVI, Martinus Nijhoff, 1973.

Levinson, Stephen C. e Wilkins, David (eds.) (2006). *Grammars of Space: Explorations in Cognitive Diversity*. Cambridge University Press.

Merleau-Ponty, Maurice (1945). *Phénoménologie de la perception*. Gallimard. [Traduzione italiana: *Fenomenologia della percezione*, Bompiani, 2003]

Rizzolatti, Giacomo e Sinigaglia, Corrado (2006). *So quel che fai: Il cervello che agisce e i neuroni specchio*. Raffaello Cortina.

Sinha, Chris (2014). "Cognitive Linguistics, Psychology and Cognitive Science." In Geeraerts & Cuyckens (eds.), *The Oxford Handbook of Cognitive Linguistics*, Oxford University Press.

Zlatev, Jordan (1997). *Situated Embodiment: Studies in the Emergence of Spatial Meaning*. Gotab, Stockholm.

Appendice F: Addenda bibliografici per le sezioni aggiunte

Sulla fenomenologia del corpo vissuto e l'intenzionalità motoria:

Bisiach, Edoardo e Luzzatti, Claudio (1978). "Unilateral Neglect of Representational Space." *Cortex* 14(1), 129–133.

Gallagher, Shaun (2005). *How the Body Shapes the Mind*. Oxford University Press.

Husserl, Edmund (1913/2014). *Ideas: General Introduction to Pure Phenomenology* [Ideen I]. Traduzione inglese di W.R. Boyce Gibson, Routledge.

Merleau-Ponty, Maurice (1942). *La structure du comportement*. Presses Universitaires de France.

Merleau-Ponty, Maurice (1945). *Phénoménologie de la perception*. Gallimard. In particolare le parti II e III sulla spazialità del corpo e lo spazio vissuto.

Merleau-Ponty, Maurice (1968). *Le visible et l'invisible*. Gallimard.

Sheets-Johnstone, Maxine (2011). *The Primacy of Movement*, expanded 2nd ed. John Benjamins.

Thompson, Evan (2007). *Mind in Life: Biology, Phenomenology, and the Sciences of Mind*. Harvard University Press.

Varela, Francisco J., Thompson, Evan, e Rosch, Eleanor (1991). *The Embodied Mind: Cognitive Science and Human Experience*. MIT Press.

Sulla variazione tipologica nei sistemi di riferimento spaziale:

Brown, Penelope (2006). "A Cross-Linguistic Study of the Grammar of Pointing." In Enfield (ed.), *Space in Language and Cognition*, Cambridge University Press.

Brown, Penelope e Levinson, Stephen C. (1993). "Uphill and Downhill in Tzeltal." *Journal of Linguistic Anthropology* 3(1), 46–74.

Haviland, John B. (1993). "Anchoring, Iconicity, and Orientation in Guugu Yimithirr Discourse." *Journal of Linguistic Anthropology* 3(1), 3–45.

Pederson, Eric et al. (1998). "Semantic Typology and Spatial Conceptualization." *Language* 74(3), 557–589.

Sulla grammaticalizzazione cross-linguistica:

Bickerton, Derek (1981). *Roots of Language*. Karoma Publishers.

Güldemann, Tom (1999). "The Genesis of Verbal Negation in Bantu and Its Dependency on Functional Features of Clause Types." In Hombert & Hyman (eds.), *Bantu Historical Linguistics*, CSLI Publications.

Heine, Bernd, Claudi, Ulrike, e Hünnemeyer, Friederike (1991). *Grammaticalization: A Conceptual Framework*. University of Chicago Press.

Heine, Bernd e Kuteva, Tania (2002). *World Lexicon of Grammaticalization*. Cambridge University Press.

Hopper, Paul J. (1991). "On Some Principles of Grammaticalization." In Traugott & Heine (eds.), *Approaches to Grammaticalization*, vol. 1, John Benjamins, pp. 17–35.

Ikegami, Yoshihiko (1981). "Activity-Accomplishment-Achievement: A Language that Can't Say 'I Burned It but It Didn't Burn' and One That Can." In Makkai & Melby (eds.), *Linguistics and the Professions*, Ablex.

Jacobsen, Wesley (1992). *The Transitive Structure of Events in Japanese*. Kuroshio.

Nurse, Derek (2003). "Aspect and Tense in Bantu Languages." In Nurse & Philippson (eds.), *The Bantu Languages*, Routledge.

Núñez, Rafael E. e Sweetser, Eve (2006). "With the Future Behind Them: Convergent Evidence from Aymara Language and Gesture in the Crosslinguistic Comparison of Spatial Construals of Time." *Cognitive Science* 30(3), 401–450.

Su acquisizione del linguaggio e decentramento prospettico:

Wimmer, Heinz e Perner, Josef (1983). "Beliefs about Beliefs: Representation and Constraining Function of Wrong Beliefs in Young Children's Understanding of Deception." *Cognition* 13(1), 103–128.

Piaget, Jean e Inhelder, Bärbel (1948/1956). *La représentation de l'espace chez l'enfant*. PUF. [Traduzione inglese: *The Child's Conception of Space*, Routledge & Kegan Paul]

Slobin, Dan I. (1985). "Crosslinguistic Evidence for the Language-Making Capacity." In Slobin (ed.), *The Crosslinguistic Study of Language Acquisition*, vol. 2, Erlbaum.

Su creoli e universali linguistici:

DeGraff, Michel (ed.) (1999). *Language Creation and Language Change: Creolization, Diachrony, and Development*. MIT Press.

Muysken, Pieter e Smith, Norval (eds.) (1986). *Substrata versus Universals in Creole Genesis*. John Benjamins.

Su letteratura e spazio:

Bachelard, Gaston (1957). *La poétique de l'espace*. PUF. [Traduzione italiana: *La poetica dello spazio*, Dedalo, 1975]

Ryan, Marie-Laure (2012). "Space." In Hühn et al. (eds.), *The Living Handbook of Narratology*, Hamburg University Press.

Westphal, Bertrand (2007). *La géocritique. Réel, fiction, espace*. Minuit.

Su traduzione e variazione linguistica:

Slobin, Dan I. (1996). "From 'Thought and Language' to 'Thinking for Speaking'." In Gumperz & Levinson (eds.), *Rethinking Linguistic Relativity*, Cambridge University Press, pp. 70–96.

Talmy, Leonard (2007). "Lexical Typologies." In Shopen (ed.), *Language Typology and Syntactic Description*, 3rd ed., vol. 3, Cambridge University Press.

Su gestualità spontanea e pensiero linguistico:

McNeill, David (1992). *Hand and Mind: What Gestures Reveal about Thought*. University of Chicago Press.

McNeill, David (2005). *Gesture and Thought*. University of Chicago Press.

Kita, Sotaro e Özyürek, Asli (2003). "What Does Cross-Linguistic Variation in Semantic Coordination of Speech and Gesture Reveal? Evidence for an Interface Representation of Spatial Thinking and Speaking." *Journal of Memory and Language* 48(1), 16–32.

Sulle lingue dei segni e la fictive motion:

Emmorey, Karen (2002). *Language, Cognition, and the Brain: Insights from Sign Language Research*. Lawrence Erlbaum.

Emmorey, Karen e Herzig, Melissa (2003). "Categorical versus Gradient Properties of Classifier Constructions in ASL." In Emmorey (ed.), *Perspectives on Classifier Constructions in Sign Languages*, Lawrence Erlbaum, pp. 222–246.

Su amarico e lingue semitiche afroasiatiche:

Amberber, Mengistu (2002). "Verb Classes and Transitivity in Amharic." In Amberber & Collins (eds.), *Language Universals and Variation*, Ablex, pp. 1–27.

Leslau, Wolf (1995). *Reference Grammar of Amharic*. Harrassowitz.

Su lingue polisintettiche e Warlpiri:

Hale, Kenneth (1983). "Warlpiri and the Grammar of Non-Configurational Languages." *Natural Language & Linguistic Theory* 1(1), 5–47.

Nash, David (1986). *Topics in Warlpiri Grammar*. Garland.